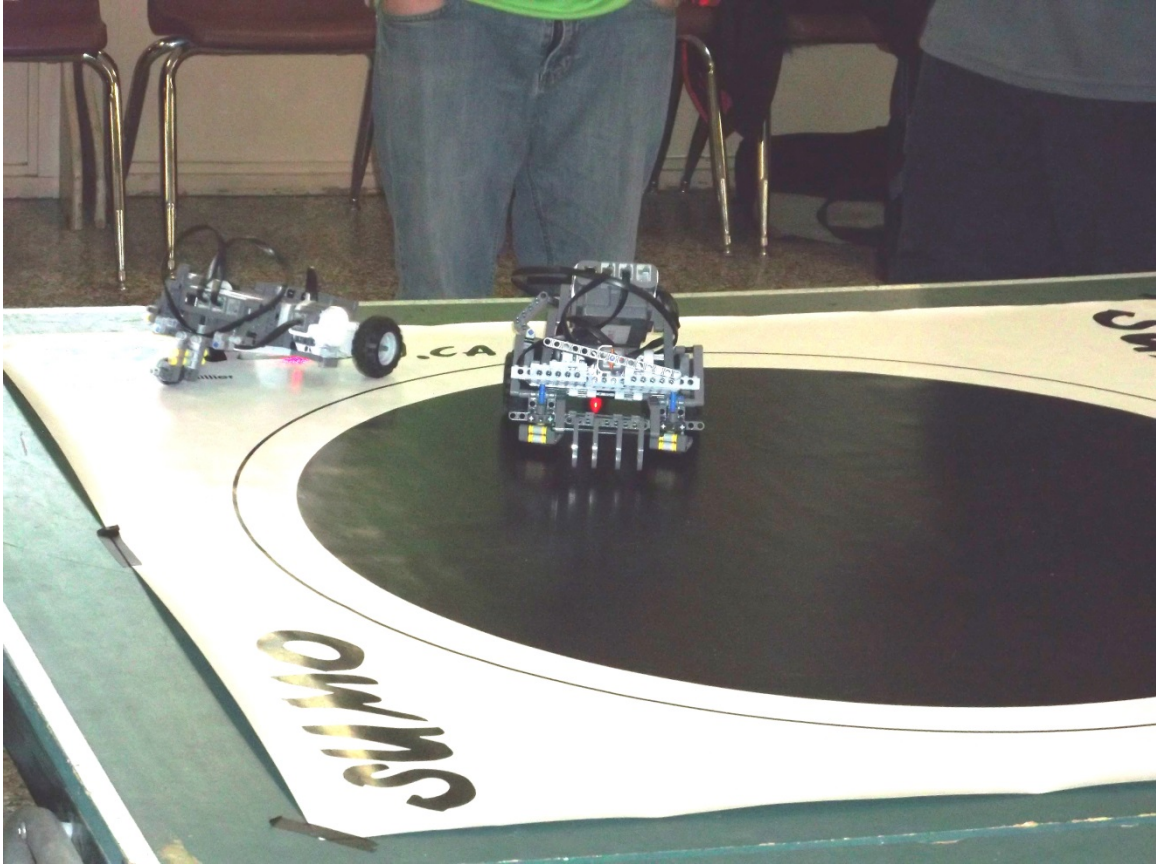




*Pour publication immédiate*



**Les membres de deux équipes observent l'affrontement de leurs robots : Kathia Lyrette-Trépanier et Mallorie Coté-Denis (équipe Bouboum), ainsi que Samuel Gorley et Mikaël Carpentier (équipe Reaper).**



Le robot de droite vient d'éliminer celui de gauche en l'expulsant de la surface noire.

### NOTRE-DAME-DU-DÉSERT

## Combat de lutteurs sumos robotisés

**MANIWAKI, LE 5 DÉCEMBRE 2014** –Le 3 décembre dernier, à la cantine du centre Notre-Dame-du-Désert, de Maniwaki, a eu lieu une **compétition peu ordinaire, mettant aux prises des lutteurs sumo robotisés.**

Ces machines ont été construites par les élèves du cours de robotique offert au CNDD pour une deuxième année. Sous la supervision de l'enseignant Sinaseli Tshibwabwa, les élèves ont appris le montage et la programmation des robots, avec l'aide de deux intervenants, soit Richard Painchaud, conseiller pédagogique régional en informatique, et Gilles Coulombe, conseiller pédagogique en mathématiques et sciences pour la Commission scolaire des Portages-de-l'Outaouais.

Les dix participants à la compétition étaient regroupés en cinq équipes de deux personnes. Voici leurs noms :

- L'équipe **Boumboum** (Kathia Lyrette-Trepanier et Mallorie Coté-Denis)

- L'équipe **Reaper** (Mikaël Carpentier et Samuel Gorley)
- L'équipe **Destroy** (Émilie Lafontaine et Christian Odjick)
- L'équipe **Gorilla** (Niko Cousineau et Karine d'Anjou)
- L'équipe **Gus** (Vanessa Martel et Alexe McDonald-Lacroix)

Chaque robot était constitué d'un bloc principal électronique sur lequel étaient montés des moteurs pouvant actionner des roues et des capteurs tactiles, lumineux et sonores. Chaque équipe a fait elle-même le montage de son robot et a procédé aux différentes programmations suivant le protocole développé par Richard Painchaud et Gilles Coulombe. La programmation faisait appel aux notions de mathématique et de physique.

La compétition du 3 décembre a permis de conclure le cours par une démonstration pratique du savoir-faire des élèves. Le but de la compétition était simple : chaque robot devait repousser son adversaire hors d'un cercle noir tracé sur un tapis approprié. Les robots n'étaient pas opérés à distance, par radio, mais fonctionnaient par eux-mêmes, grâce à toute la programmation faite par chaque équipe et enregistrée dans le bloc électronique principal. Les élèves les mettaient en marche en actionnant un bouton et la machine s'activait et se déplaçait automatiquement.

Les robots étaient équipés de capteurs lumineux et ils s'en servaient pour lire la surface où ils se trouvaient. Tant qu'ils étaient au-dessus d'une surface noire, ils 'savaient' qu'ils étaient en sécurité. Ils étaient aussi équipés de capteurs tactiles. Quand un capteur tactile d'un robot touchait un autre robot, il demandait au robot de faire marche arrière ou de se retourner pour s'éloigner de l'adversaire. L'objectif de chaque robot sumo était de repousser son adversaire hors de la zone noire et de remporter ainsi la partie. L'équipe Destroy (Émilie Lafontaine et Christian Odjick) a remporté la victoire et a gagné le premier prix offert par les intervenants.

-30-

Source : M. Charles Millar  
Régisseur des services administratifs et aux communications  
Commission scolaire des Hauts-Bois-de-l'Outaouais  
1 (819) 449-7866, poste 16239

Site Internet : [www.cshbo.qc.ca](http://www.cshbo.qc.ca)