

- Identifier les flux d'énergie sur un objet et décrire les transformations qui s'opèrent. (CT2.2 - MSOST 1.4)
- Analyser le fonctionnement et la structure d'un objet, identifier les entrées et sorties. (CS 1.6 - MSOST 1.3)



Interrupteur



Télécommande infrarouge



Corrigé

LED (témoin on/off)



Informations utilisateur

Informations pour l'utilisateur

Chaîne d'information

ACQUÉRIR

TRAITER

COMMUNIQUER

Récepteur infrarouge



Pr A-B-C

Carte microcontrôleur



Câbles/pistes de cuivre



Capteur de distance



Pr B

Détecteur de ligne



Pr C

Grandeurs physiques

Présence d'obstacles, d'air, de couleurs

Un ordre de commande est envoyé

Chaîne d'énergie

ALIMENTER

DISTRIBUER

CONVERTIR

TRANSMETTRE

Piles/Batterie



Câbles/pistes de cuivre



Moteurs



Engrenages



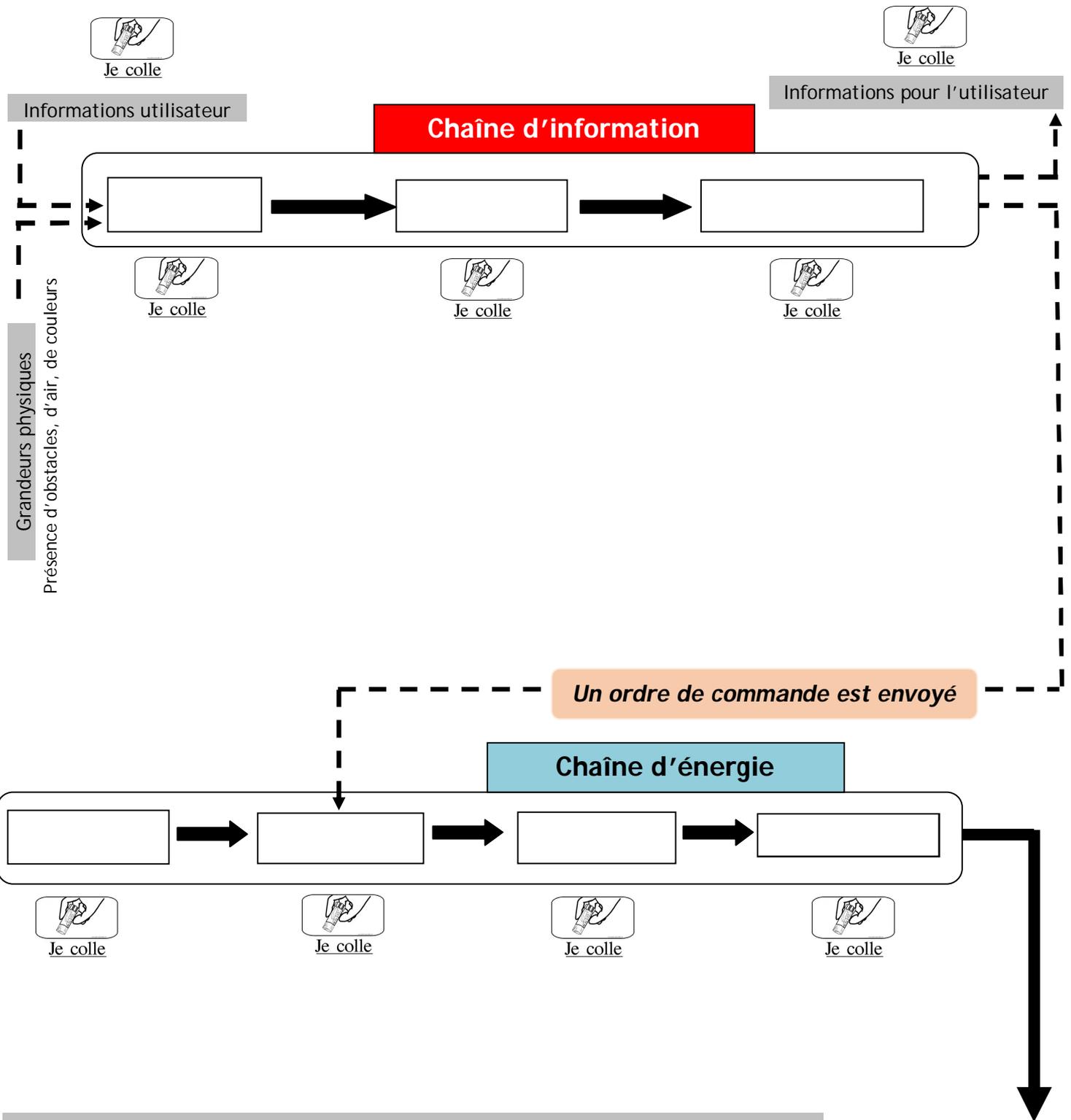
Roues



Travail à faire :

- 1/ Teste avec la télécommande les trois programmes préchargés dans le robot. Touche A (mode manuel) - Touche B (détecteur d'obstacles) - Touche C (mode suiveur de ligne) - Touches de 1 à 9 (vitesse).
- 2/ Visionne la vidéo située sur le serveur du collègue ou sur Internet (<https://miniurl.be/r-1b06>).
- 3/ Indique ci-dessus les fonctions des chaînes d'information et d'énergie du robot mBot.
- 4/ Colle les vignettes correspondantes pour les trois programmes.

- Identifier les flux d'énergie sur un objet et décrire les transformations qui s'opèrent. (CT2.2 - MSOST 1.4)
- Analyser le fonctionnement et la structure d'un objet, identifier les entrées et sorties. (CS 1.6 - MSOST 1.3)



Travail à faire :

- 1/ Teste avec la télécommande les trois programmes préchargés dans le robot. Touche A (mode manuel) - Touche B (détecteur d'obstacles) - Touche C (mode suiveur de ligne) - Touches de 1 à 9 (vitesse).
- 2/ Visionne la vidéo située sur le serveur du collègue ou sur Internet (<https://miniurl.be/r-1b06>).
- 3/ Indique ci-dessus les fonctions des chaînes d'information et d'énergie du robot mBot.
- 4/ Colle les vignettes correspondantes pour les trois programmes.



