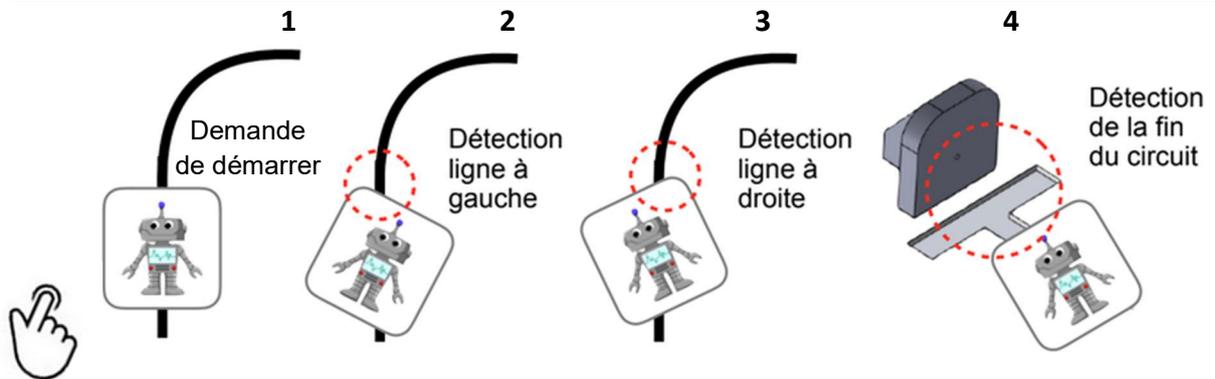




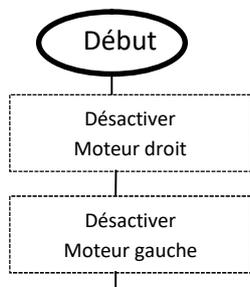
Simuler et programmer le fonctionnement du robot

Nom : Prénom : Classe :

1- Comment le robot doit-il se déplacer sur le circuit ?

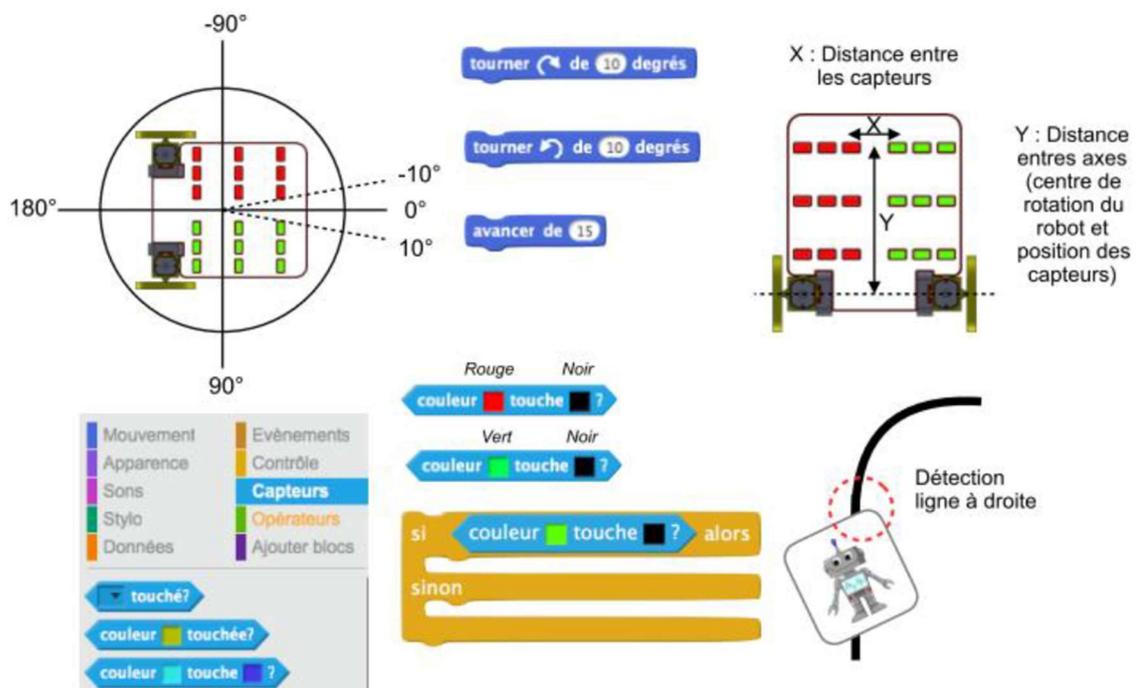
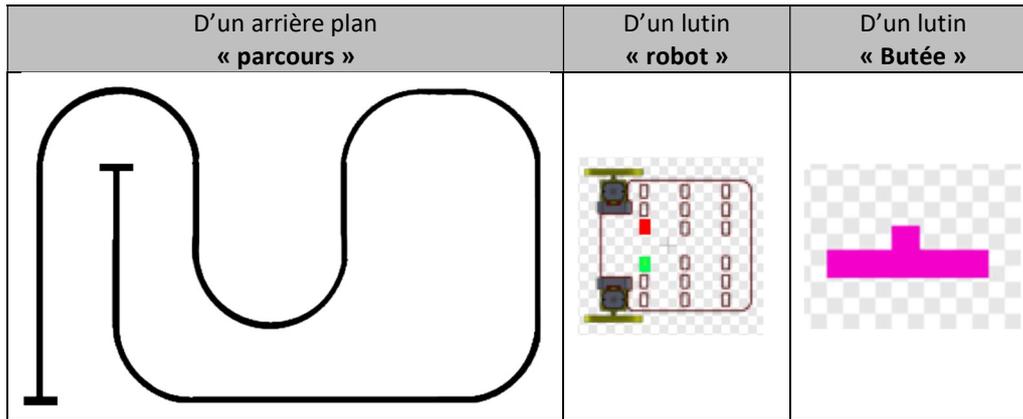


	Evènements	Actions	
1 :		Activer moteur gauche	
2 :		Désactiver moteur	
3 :		Activer moteur	
4 :	moteur	



2- Comment réaliser le circuit en un minimum de temps ?

➤ Pour effectuer votre simulation vous disposez :



➤ A vous d'investiguer sur la position idéale des capteurs en utilisant les différents costumes du lutin « Robot » disponibles. N'hésitez pas à créer un chronomètre afin de mesurer de façon précise le temps de parcours.

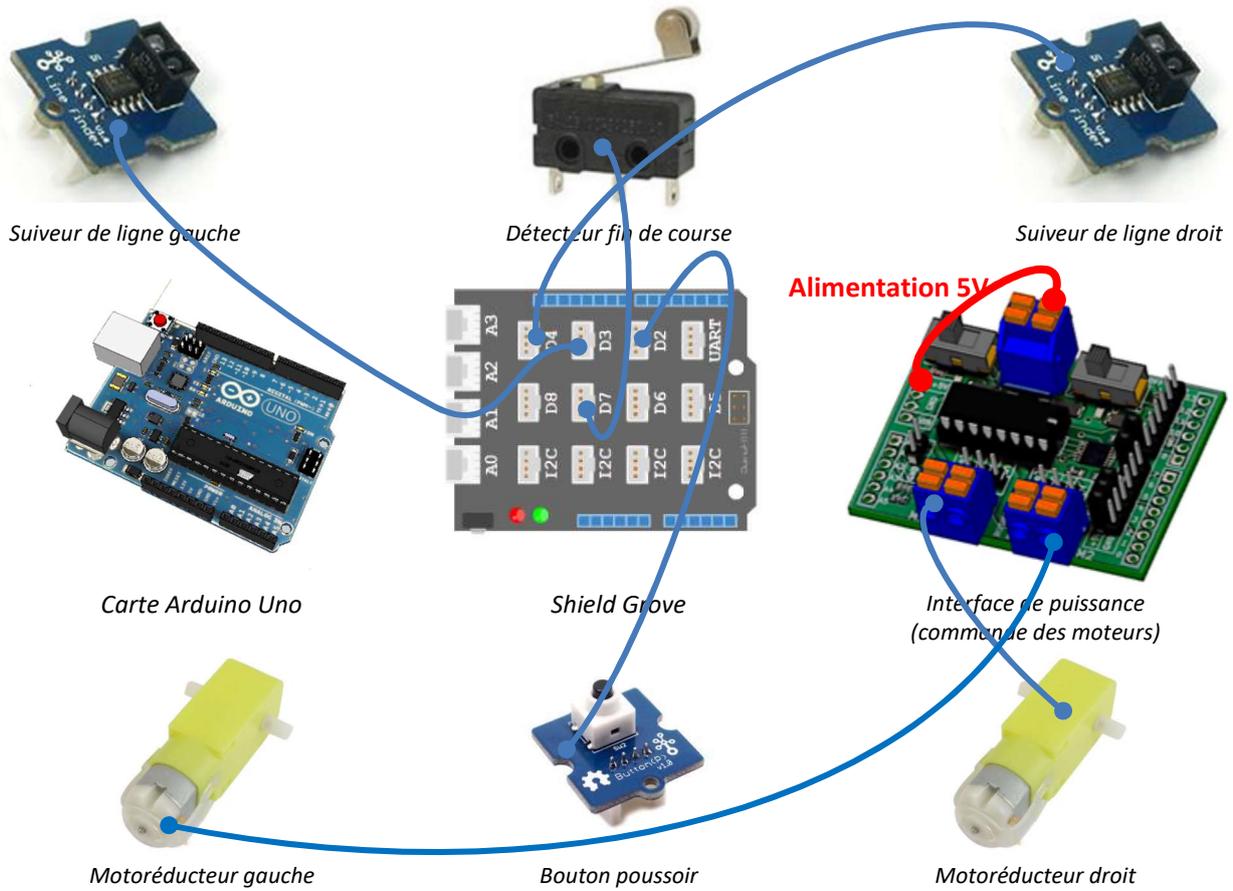


Logiciel utilisé :	
Chemin d'accès :	

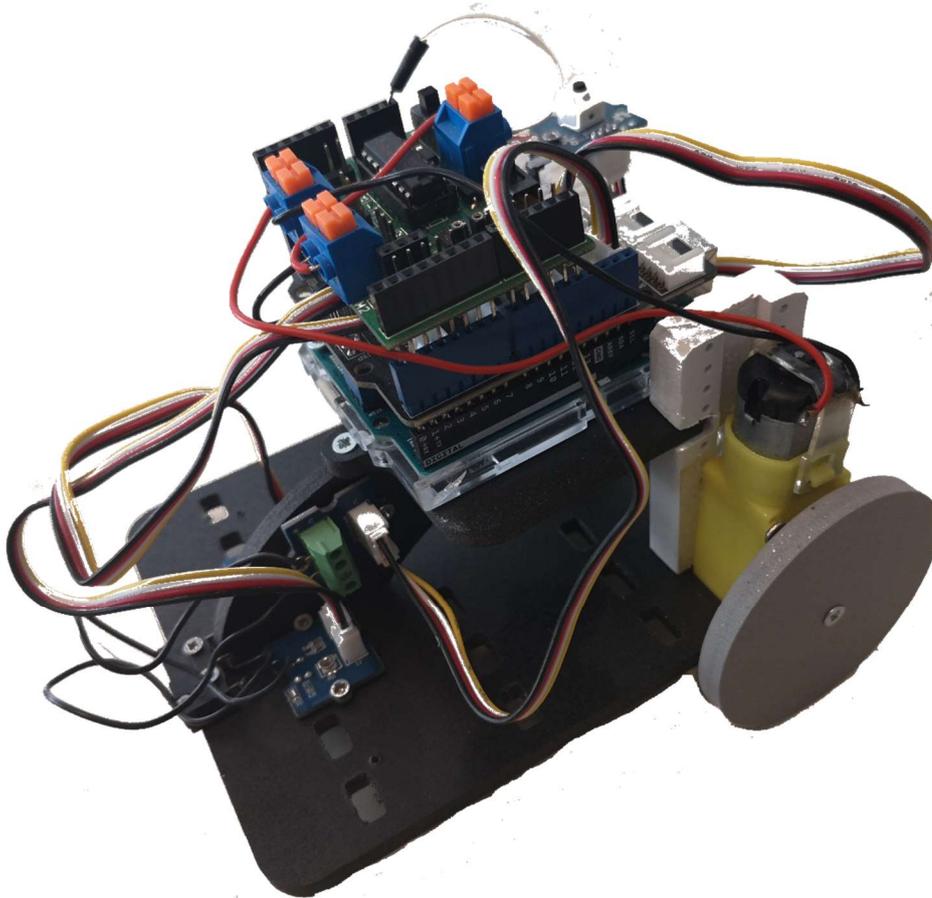
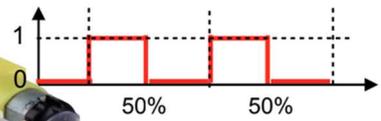
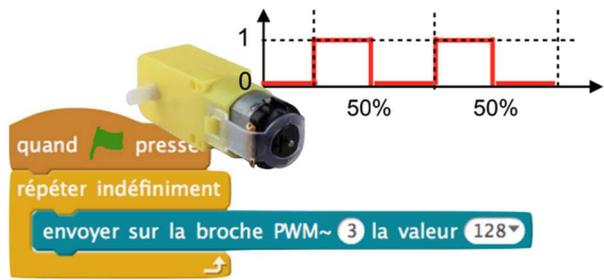
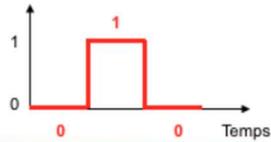
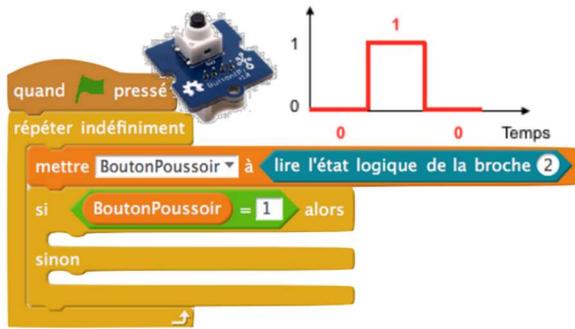
Conclusion : Sur notre robot les capteurs suiveurs de ligne devront être situés

3- Comment programmer et valider le fonctionnement du robot réel ?

Câblage des capteurs et actionneurs



Adressage des capteurs et actionneurs			
Ports		Capteurs ou actionneurs	
Numériques	D2	
	D3 (PWM)	
	D4	
	D9 (PWM)	M2 Via Interface de puissance (shield moteur)	Moteur droit
	D10 (PWM)	M1 Via Interface de puissance (shield moteur)	Moteur gauche
	D7	
	D8	Module Bluetooth	
Analogiques	D9 (PWM)		
	A0		
	A1		
	A2		
A3			
I2C			



Logiciel utilisé :
Chemin d'accès :

