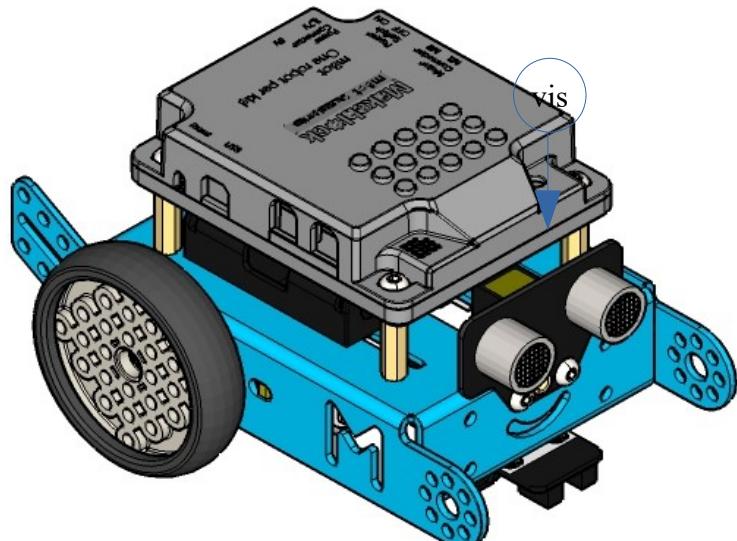


Objectif de la séance : connaître les éléments qui composent le robot**détail de la Carte programmable Mcore (des capteurs et actionneurs sont implantés sur la carte)****Travail :****a) En observant les dessins extraits de la notice au dos et la carte du robot reporter les repères (rep) de cette nomenclature sur les vues au dos.**

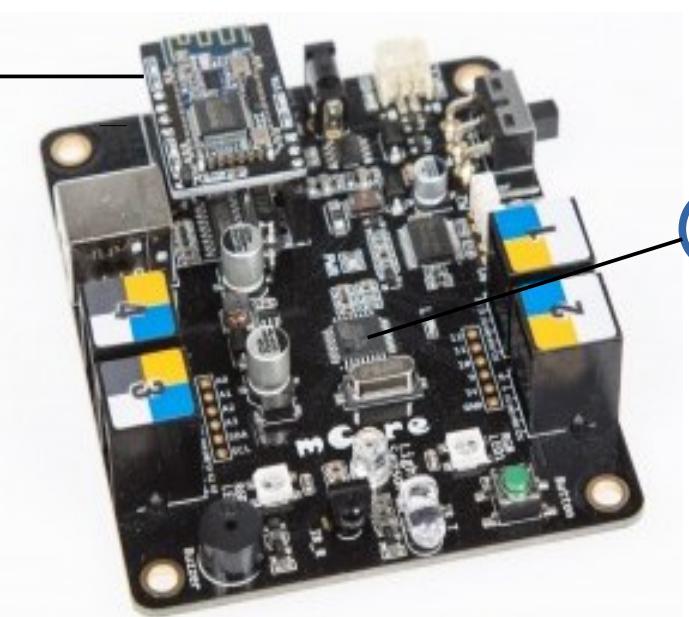
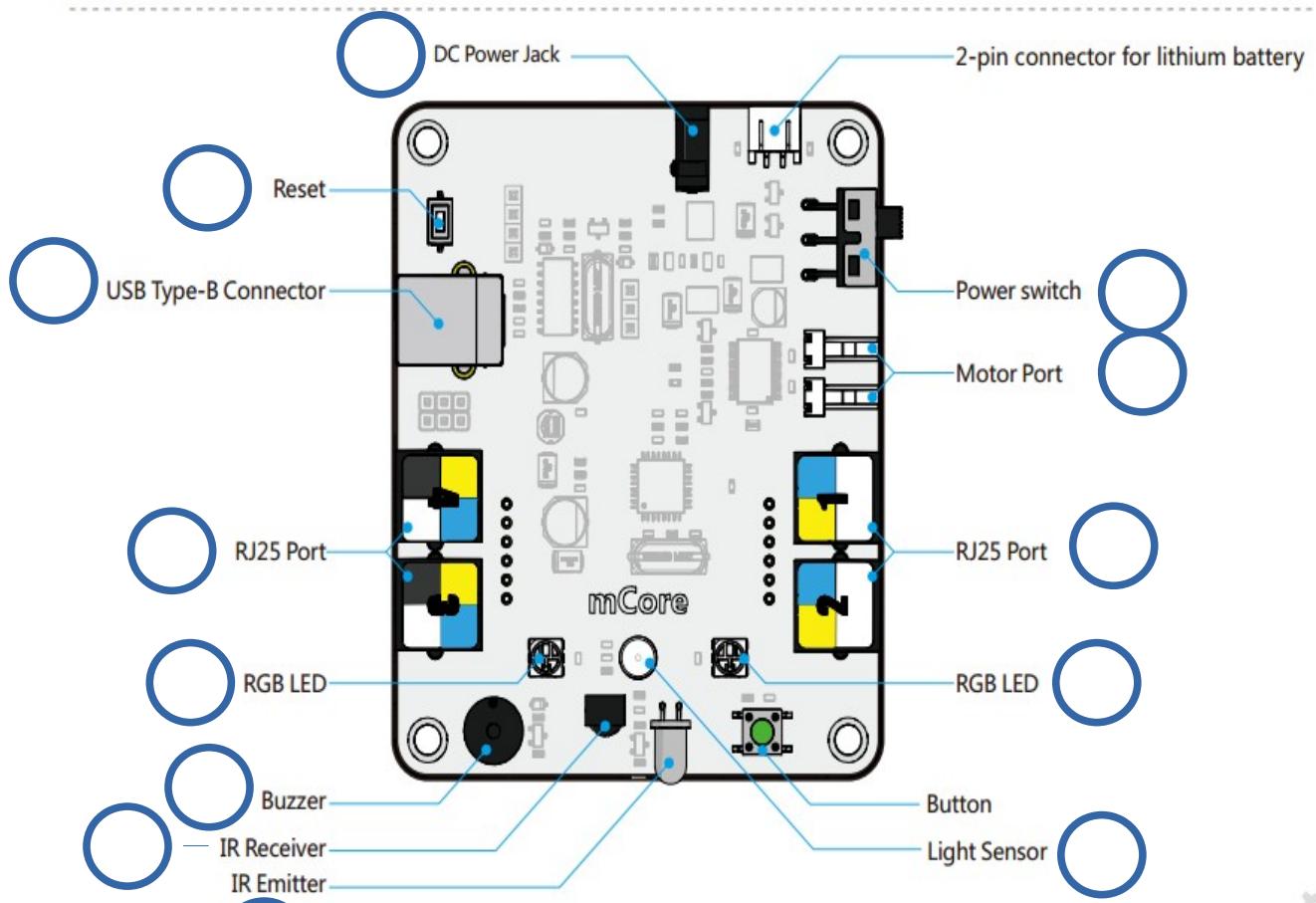
Rep	Désignation	Fonction(s) (verbe à l'infinitif + complément ...)
17	Buzzer	Émettre un son
18	Bouton Marche/Arrêt	Éteindre ou allumer le robot
19	DEL Rouge-Vert-Bleu (x2)	Émettre une lumière colorée
20	Récepteur Infra-Rouge	Communiquer par infra rouge (télécommande)
21	Émetteur Infra-Rouge	Communiquer par infrarouge (télécommande)
22	Capteur de lumière	Mesurer l'intensité lumineuse
23	Bouton de Remise à Zéro	Relancer le programme
24	Port alimentation énergie (batterie)	Alimenter en énergie
25	Port alimentation énergie (piles)	Alimenter en énergie
26	Port RJ25 (x4)	Connecter les modules (câble RJ25)
27	Port moteur (x2)	Connecter les moteurs (énergie)
28	Connecteur USB	Communiquer avec un ordinateur
29	Module bluetooth (option)	Communiquer par bluetooth
30	Microcontrôleur (processeur)	Gérer le système (programmable)
31	Télécommande	Envoyer des commandes a distance

Remarque : *en utilisant le tournevis (13) fourni* : vous pouvez défaire les vis qui maintiennent le capot de protection de la carte pour visualiser celle ci.



Il faudra remonter le système par la suite.

mCore



3