

Analyse du robot weeebot : composant & fonctions Fonction à compléter

Rep.

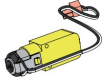
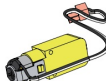
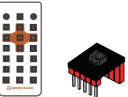
dénomination

image

6

3

Indiquer si c'est un capteur (C)
ou un actionneur (A) ou rien
(X)

1	Carte mère		Porte le microcontrôleur et fait la liaison avec les périphériques	X
2	Microcontrôleur		Traiter les informations (programme)	X
3	Buzzer		émettre un son	A
4	Del RVB de la carte		Émettre de la lumière colorée	A
5	Capteur sonore		Mesurer le volume sonore	C
6	Capteur lumineux		Mesurer l'intensité lumineuse	C
7	Moteur 1		Faire tourner une roue	A
8	Moteur 2		Faire tourner une roue	A
9	Module ultrasonore et DEL RVB		Mesurer une distance	C
			Émettre de la lumière colorée	A
10	Module suiveur de ligne		Détecter une ligne noire (suivre une ligne)	C
11	écran à DEL		Afficher des informations	A
12	Capteur infra-rouge		Capter des informations de l'utilisateur	C
12	Télécommande			
13	Batterie		Alimenter le robot en énergie électrique	X

a) Placer des traits pour indiquer les câblages (cf moteur1) 3

b) Placer les rep. Du tableau précédent au bon endroit (cf moteur 1) 4

c) Coller les instructions liés aux éléments (cf suiveur de ligne) 10

