

Classe : Les Activités de découvertes du robot weeebot			
Nom prénom			
	Parties	page	Fait ?
A)	Ressource : Connexion du robot	-	
E)	Découverte et utilisation de La matrice DEL – LED Matrix	p2	
F)	Découverte et utilisation des LED RGB	p3	
G)	Découverte et utilisation du détecteur de lumière (light sensor)	p5	
H)	Découverte et utilisation du détecteur de son (sound sensor)	p5	
I)	Découverte et utilisation du Buzzer	p6	
J)	Découverte et utilisation du capteur d'obstacle infrarouge (ir avoid)	p7	
K)	Découverte et utilisation des moteurs	p8	
	<i>9) simuler l'aspirateur robot de la salle (et p8b)</i>	<i>p9b</i>	
L)	Découverte et utilisation du détecteur de lignes	p10	
M)	Utilisation d'une télécommande	p12	

Classe : Les Activités de découvertes du robot weeebot			
Nom prénom			
	Parties	page	Fait ?
A)	Ressource : Connexion du robot	-	
E)	Découverte et utilisation de La matrice DEL – LED Matrix	p2	
F)	Découverte et utilisation des LED RGB	p3	
G)	Découverte et utilisation du détecteur de lumière (light sensor)	p5	
H)	Découverte et utilisation du détecteur de son (sound sensor)	p5	
I)	Découverte et utilisation du Buzzer	p6	
J)	Découverte et utilisation du capteur d'obstacle infrarouge (ir avoid)	p7	
K)	Découverte et utilisation des moteurs	p8	
	<i>9) simuler l'aspirateur robot de la salle (et p8b)</i>	<i>p9b</i>	
L)	Découverte et utilisation du détecteur de lignes	p10	
M)	Utilisation d'une télécommande	p12	

Classe : Les Activités de découvertes du robot weeebot			
Nom prénom			
	Parties	page	Fait ?
A)	Ressource : Connexion du robot	-	
E)	Découverte et utilisation de La matrice DEL – LED Matrix	p2	
F)	Découverte et utilisation des LED RGB	p3	
G)	Découverte et utilisation du détecteur de lumière (light sensor)	p5	
H)	Découverte et utilisation du détecteur de son (sound sensor)	p5	
I)	Découverte et utilisation du Buzzer	p6	
J)	Découverte et utilisation du capteur d'obstacle infrarouge (ir avoid)	p7	
K)	Découverte et utilisation des moteurs	p8	
	<i>9) simuler l'aspirateur robot de la salle (et p8b)</i>	<i>p9b</i>	
L)	Découverte et utilisation du détecteur de lignes	p10	
M)	Utilisation d'une télécommande	p12	