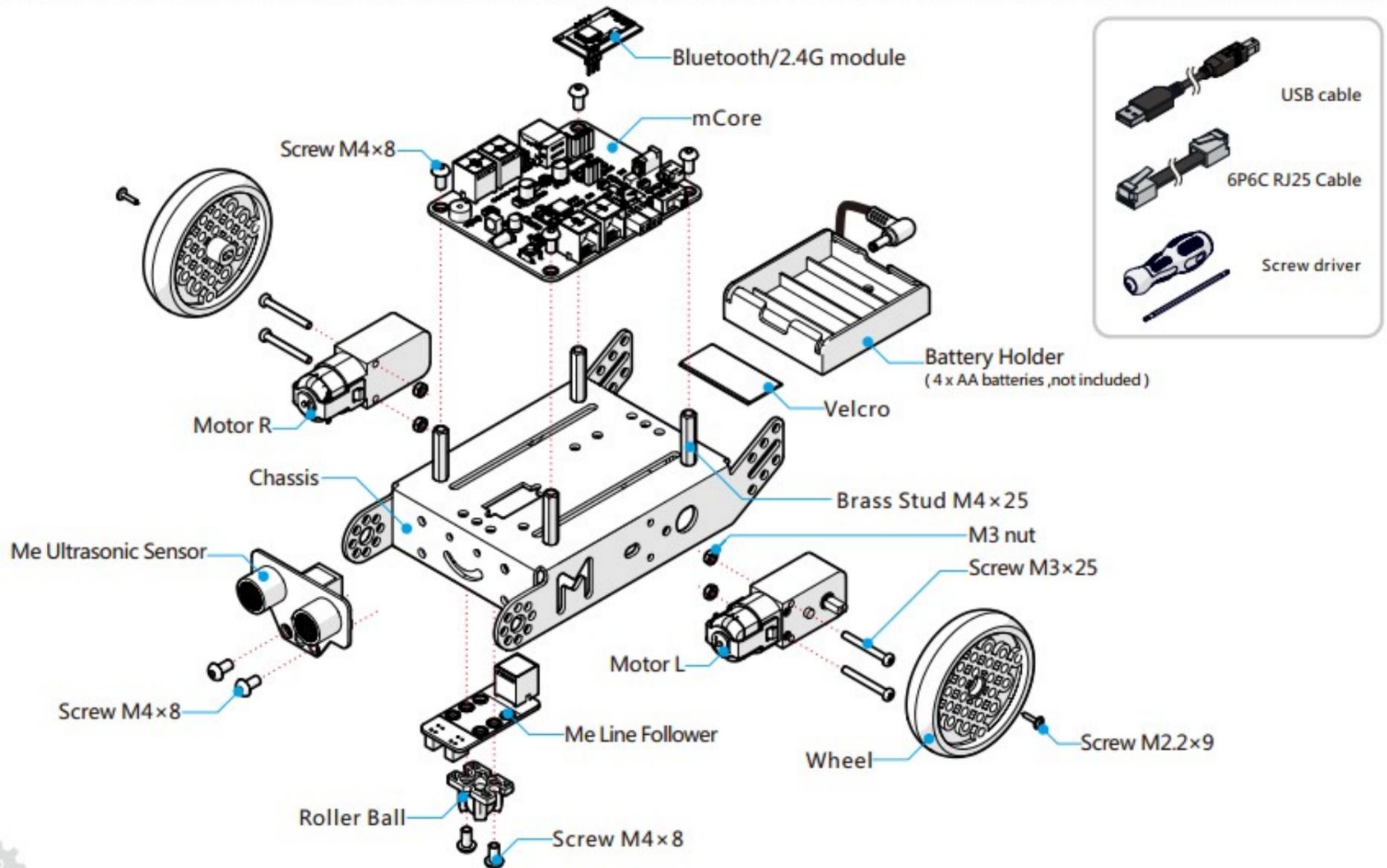
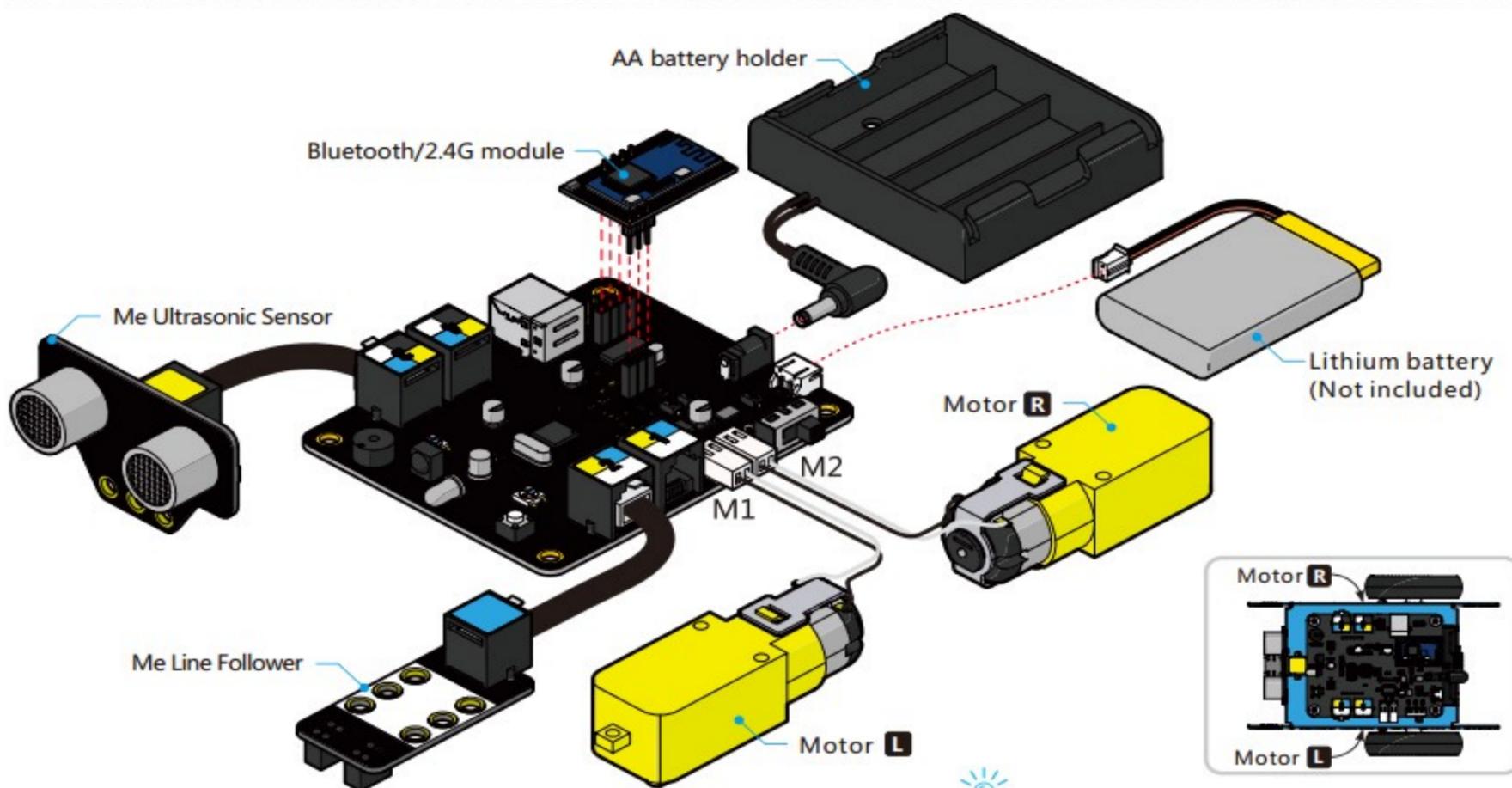




Part List



Wiring



You may need to switch the order of two wires(M1, M2) to correct the rotation direction



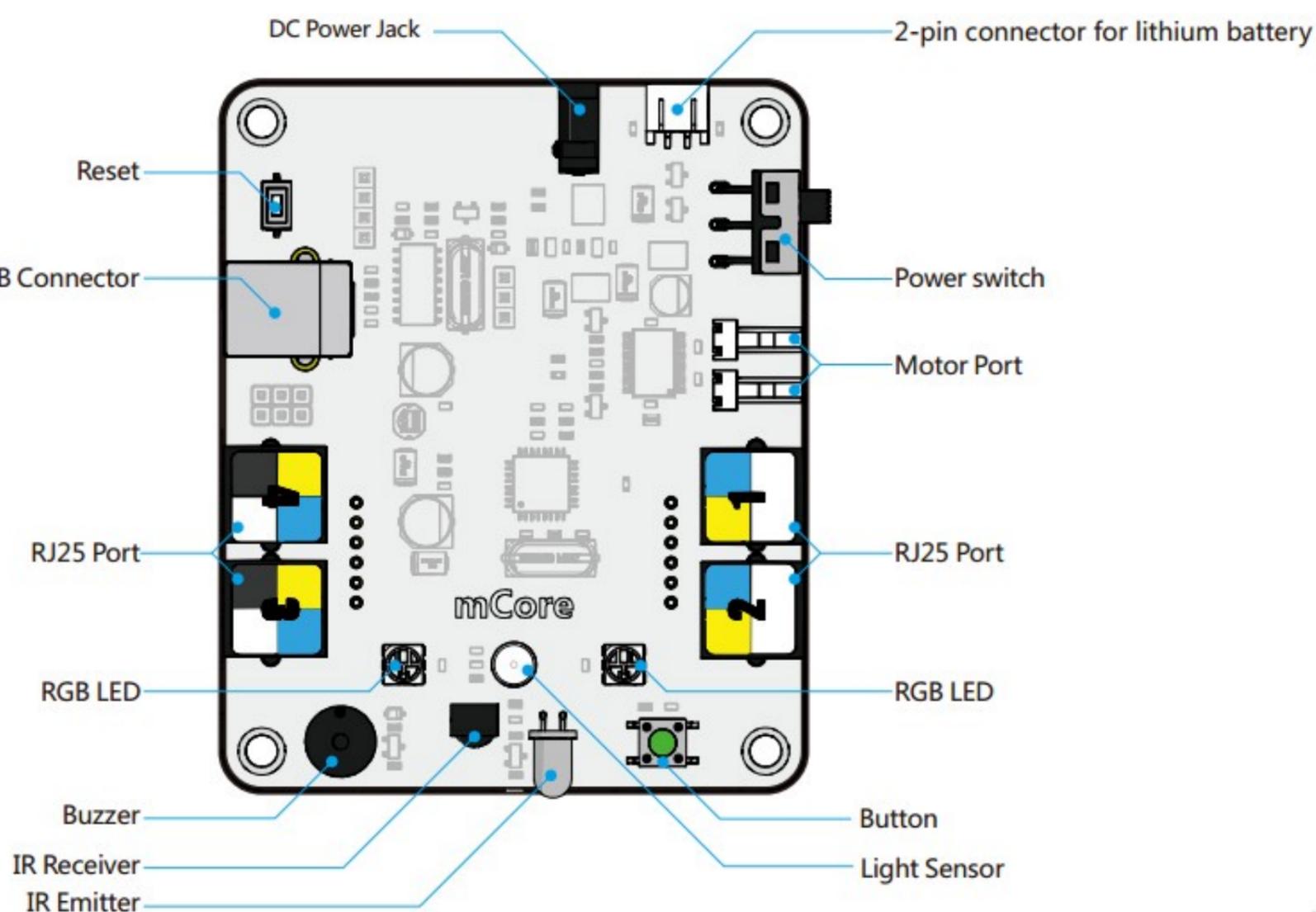
1°) Remplissez le tableau ci-dessous en observant les schémas en éclaté. Vous pouvez faire des recherches sur internet (sur le site www.reverso.net) si vous avez des difficultés pour traduire les noms des éléments.

Repère	Désignation	Fonction(s) sert à ... (verbe à l'infinitif + complément ...)	Forme de l'énergie
ex.	Roues	Se déplacer sur le sol	
/	Piles (non présentes sur les dessins)		
1	Etui à piles (2 fonctions)		

Repère	Désignation	Fonction(s) (verbe à l'infinitif + complément ...)	Périphérique d'entrée et/ou de sortie de la carte mCore ?
2	Capteur à ultrasons		
3	Moteurs (droite et gauche)		
4	Capteur suiveur de ligne		
5	Module Bluetooth / 2.4G		

2°) Reportez les numéros de repère de chaque élément à côté de sa représentation.

mCore



3°) Remplissez le tableau ci-dessous en observant le schéma de la carte mCore ci-dessus. Vous pouvez faire des recherches sur internet (sur le site www.reverso.net) si vous avez des difficultés pour traduire les noms des éléments.

Repère	Désignation	Quantité	Périphérique d'entrée et/ou de sortie de la carte mCore ?
6	Buzzer		
7	Bouton Marche/Arrêt		
8	DEL Rouge-Vert-Bleu		
9	Récepteur Infra-Rouge		
10	Bouton		
11	Emetteur Infra-Rouge		
12	Capteur de lumière		
13	Bouton de Remise à Zéro		

4°) Reportez les numéros de repère de chaque élément à côté de sa représentation.

5°) Faites la liste des prises (pour l'alimentation électrique) et des ports (pour le transfert d'informations) différents sur la carte mCore.

Pour cela, remplissez le tableau ci-dessous en t'aidant du schéma de la carte mCore :

Désignation	Quantité	Quelle est sa fonction ? (prise : alimentation ou port : informations)



Séquence CI 2 Comment faire avancer un robot programmable ?

Activité 1 : De quoi est composé le robot ?

Documents Réponse

Prénom : _____

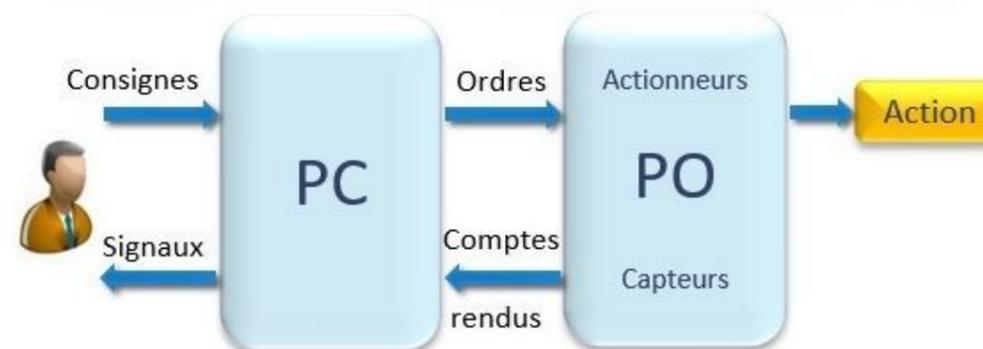
Date : _____

4^{ème}

Page 4/5

6°) Complétez ci-dessous le schéma fonctionnel du mBot en répondant aux questions. Vous veillerez à ce que chaque élément soit clairement identifié. Aidez-vous des tableaux remplis dans les feuilles réponse précédentes ainsi que de la fiche d'activité donnée en tout début.

✓ Le schéma général du principe de fonctionnement du mBot :



- Quelle partie du mBot est la « **Partie Commande** » ? **Justifiez votre réponse :**

- Pourquoi peut-on dire que c'est aussi une **interface** ? **Justifiez votre réponse :**

- Par quels éléments (matériel et logiciel) l'utilisateur donne-t-il ses consignes au mBot ?



Séquence CI 2 Comment faire avancer un robot programmable ?

Activité 1 : De quoi est composé le robot ?
Documents Réponse

Prénom : _____

Date : _____

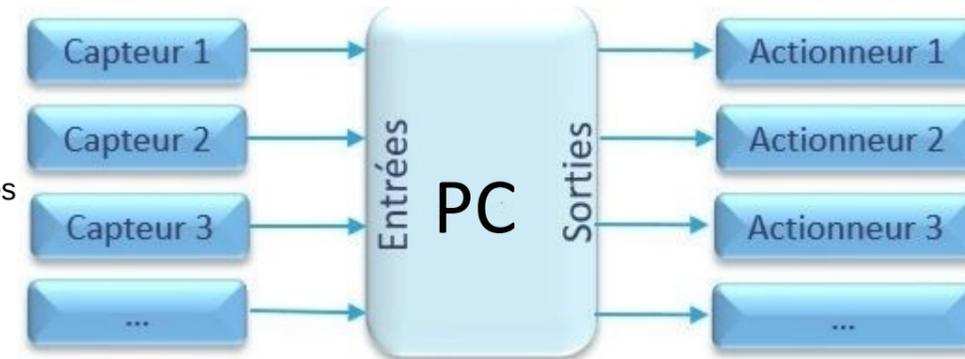
4^{ème}
Page 5/5

PC : Partie Commande / PO : Partie opérative

- Donnez la liste des actions que peut accomplir le mBot (au moins 5 actions différentes / se déplacer = avancer, reculer, tourner ...) :

✓ **Le schéma général de l'architecture matérielle du mBot :**

- Expliquez ce qu'est pour vous **un capteur**, à quoi il sert et faites la liste des capteurs du mBot (voir fiches précédentes)



- Expliquez ce qu'est pour vous **un actionneur**, à quoi il sert et faites la liste des actionneurs du mBot (voir fiches précédentes)

- Que pouvez-vous en déduire sur **la nature des capteurs et des actionneurs. Quels types de périphériques est-ce donc ?** Regardez pour cela les pages précédentes ainsi que le schéma ci-dessus.

