

Nom :

Prénom :

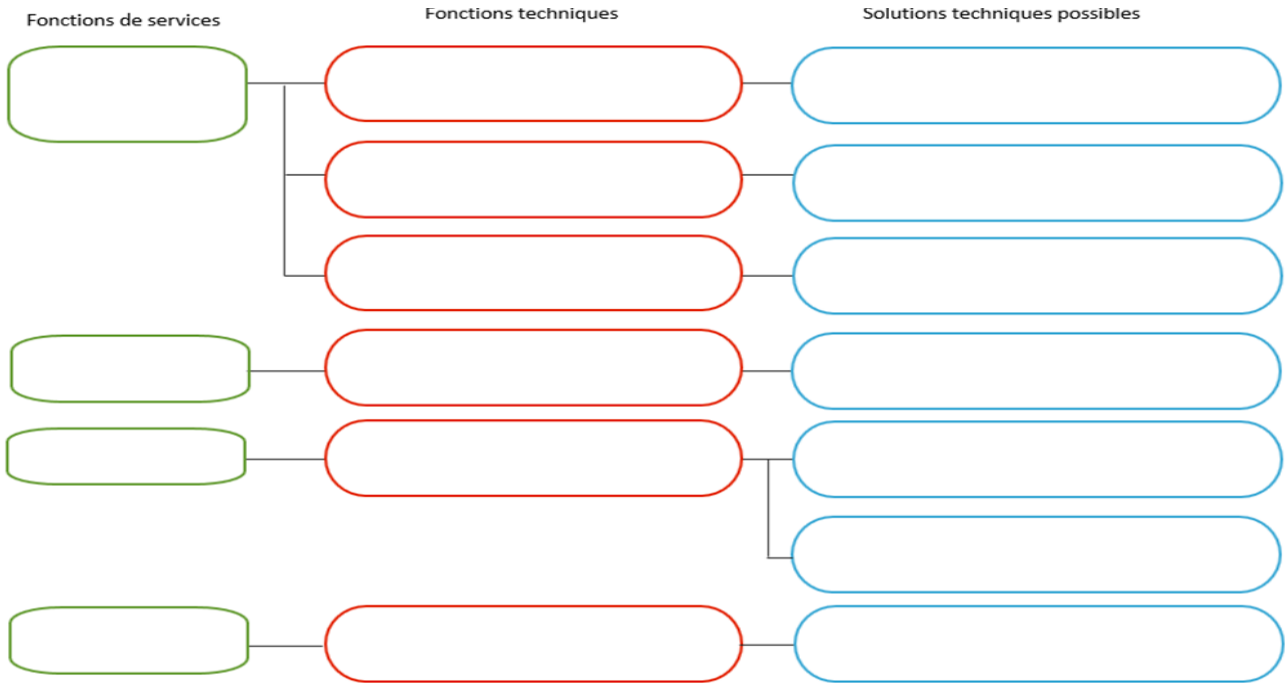
Classe :

ÉTAPE 3 : RECHERCHE DES SOLUTIONS

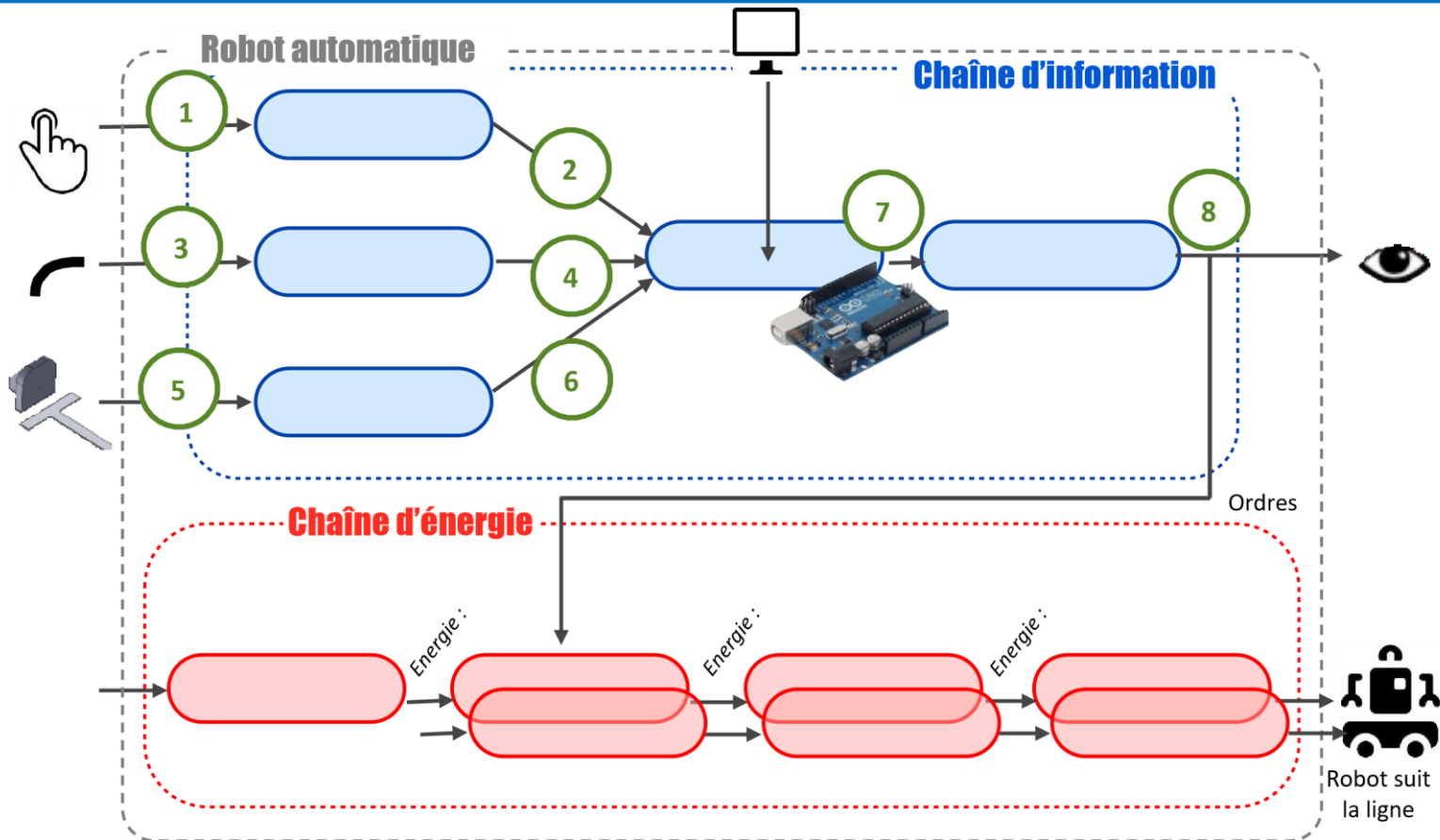


La recherche des solutions possibles

TECHNOLOGIE



Choix des solutions et description du fonctionnement



1

Information :

2

Information :

Type d'information : ☐ Logique ☐ Analogique

Type de Signal : ☐ Numérique ☐ Analogique

Transport :

3

Information :

4

Information :

Type d'information : ☐ Logique ☐ Analogique

Type de Signal : ☐ Numérique ☐ Analogique

Transport :

5

Information :

6

Information :

Type d'information : ☐ Logique ☐ Analogique

Type de Signal : ☐ Numérique ☐ Analogique

Transport :

7

Information :

Type d'information : ☐ Logique ☐ Analogique

Type de Signal : ☐ Numérique ☐ Analogique

Transport :

8

Information :

Type d'information : ☐ Logique ☐ Analogique

Type de Signal : ☐ Numérique ☐ Analogique

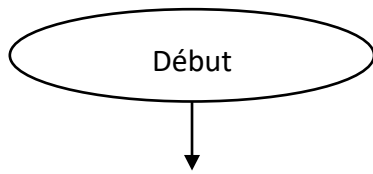
Transport :

Description du fonctionnement du robot

Fin de circuit ?	Demande de démarrer ?	Ligne à gauche ?	Ligne à droite ?	Moteur Gauche	Moteur Droit
0	0	0	0		
0	1				
0	1				
0	1				
0	1				
1	x				

Evènements	Actions

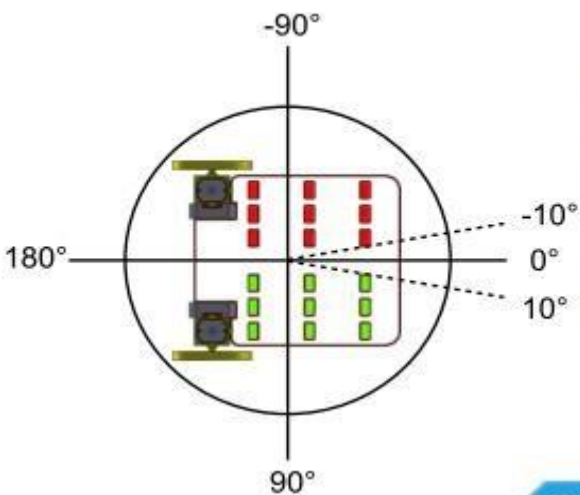
Description par algorithme



Simuler le fonctionnement du robot

Paramètres à prendre en compte :

.....

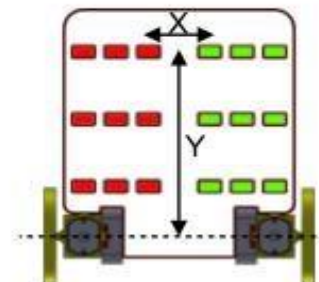


tourner ↺ de 10 degrés

tourner ↻ de 10 degrés

avancer de 15

X : Distance entre les capteurs



Position la plus adéquate ?

Y : Distance entres axes (centre de rotation du robot et position des capteurs)

Mouvement	Evénements
Apparence	Contrôle
Sons	Capteurs
Stylo	Opérateurs
Données	Ajouter blocs

touché?

couleur touche?

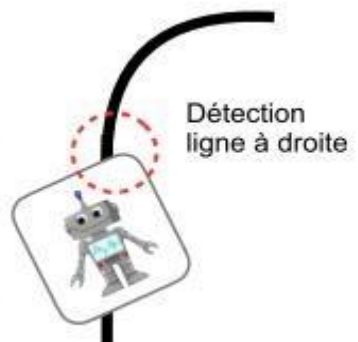
couleur touche ?

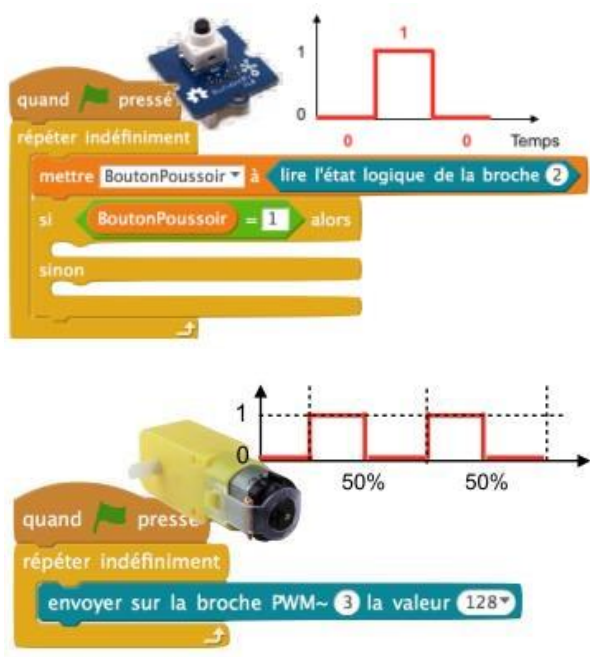
Rouge Noir
couleur touche ?

Vert Noir
couleur touche ?

si couleur touche ? alors

sinon





Ports		Solutions techniques
Numériques Digitals	D2	
	D3 (PWM)	
	D4	
	D5 (PWM)	Moteur
	D6 (PWM)	Moteur
	D7	
	D8	
	D9 (PWM)	
Analogiques	A0	
	A1	
	A2	
	A3	
I2C		

Programmer un système embarqué : le robot

