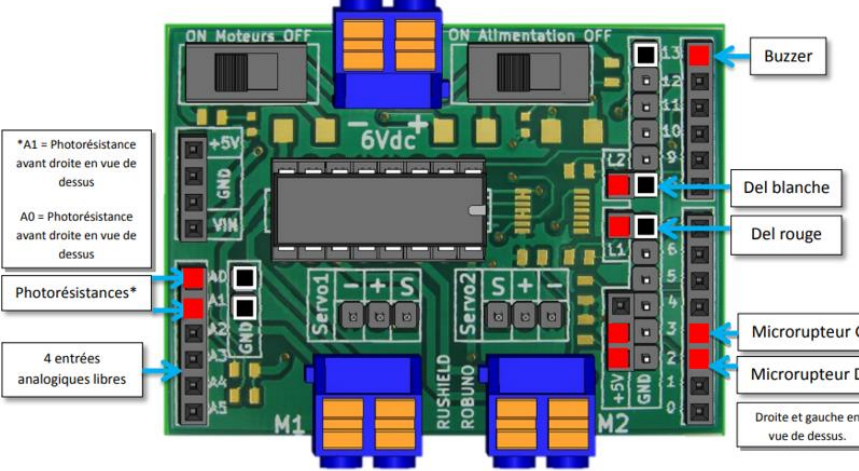
	Comment automatiser notre quotidien? Programmer la maquette	CYCLE 4
		Technologie
		Séquence 25
Compétences	✓ CT5.4 : Piloter un système connecté localement ou à distance ✓ CS 5.7: Analyser le comportement attendu d'un système réel et décomposer le problème posé en sous-problèmes afin de structurer un programme de commande.	NOM : CLASSE : DATE :
	Numéro de la maquette :	

Travail à faire :

- 1- Consulter le Genially Ressources sur l'ENT et réaliser les tests dans l'ordre.
- 2- Compléter cette fiche
- 3- Appeler le professeur pour valider le travail du groupe à chacun des tests.

Test 1 : Je me repère sur la carte

- 1- Tester le programme du **Test 1** du **Genially** sur la maquette.
- 2- Identifier les capteurs et les actionneurs :



Repère sur la carte	Capteur/actionneur
13
8
7
6	Moteur 1
5	Moteur 2
3	Capteur gauche
2	Capteur droit

Objectif atteint ?

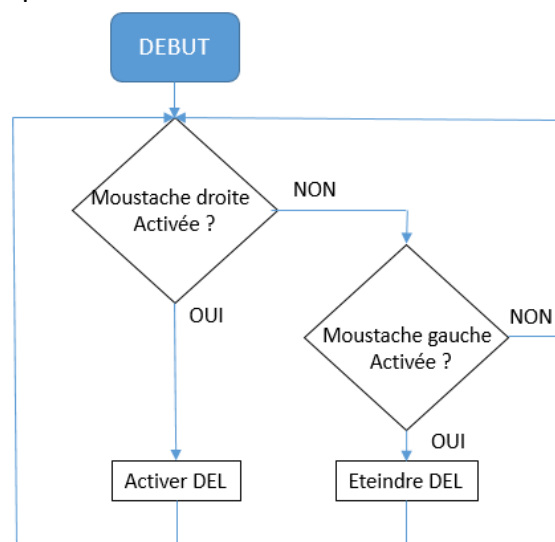
☐ Oui

☐ Oui avec l'aide du professeur

☐ Non

Test 2 : Test des capteurs de collision

Réalise le programme mBlock pour le fonctionnement suivant :



Quelle DEL avez-vous choisi ?
☐ DEL rouge
☐ DEL blanche

Objectif atteint ?
☐ Oui
☐ Oui avec l'aide du professeur
☐ Non

Test 3 : Test des moteurs

A partir du Genially, faire les tests sur les moteurs et reporter les observations

Essais	Angle du Moteur droit	Angle du Moteur gauche	Action
1	/	0
2	/	180
3	90	90
4
5	Robuno tourne à droite
6	Robuno tourne à gauche
7	Robuno s'arrête

Test 4 : Détecteur d'obstacle

C'est maintenant à vous de programmer Robuno pour simuler le fonctionnement de l'aspirobot !

Objectif atteint ?
☐ Oui
☐ Oui avec l'aide du professeur
☐ Non

Evaluation professeur :
☐ Validé
☐ Non validé

Synthèse

Le système embarqué réagit en fonction du qui lui ai associé et des données qu'il reçoit des

Pour mon Robuno j'ai utilisé :

- Des capteurs de type :
- Une interface programmable : Carte.....avec Shield moteur.

Les étapes pour automatiser mon système embarqué sont :

1-

2-