Description du fonctionnement du robot

FONCTIONS ET SOLUTIONS TECHNIQUES ASSOCIÉES

Quelles sont les fonctions techniques que doit réaliser le robot pour réaliser circuit en autonomie ?

Fonctions techniques	Solutions techniques
Alimenter le système	
	Capteur Ultrason
Détecter la ligne	
Traiter l'information	
Émettre un son	
Émettre une lumière	
	Bouton A et B
	Interface de puissance
Avancer / Tourner	

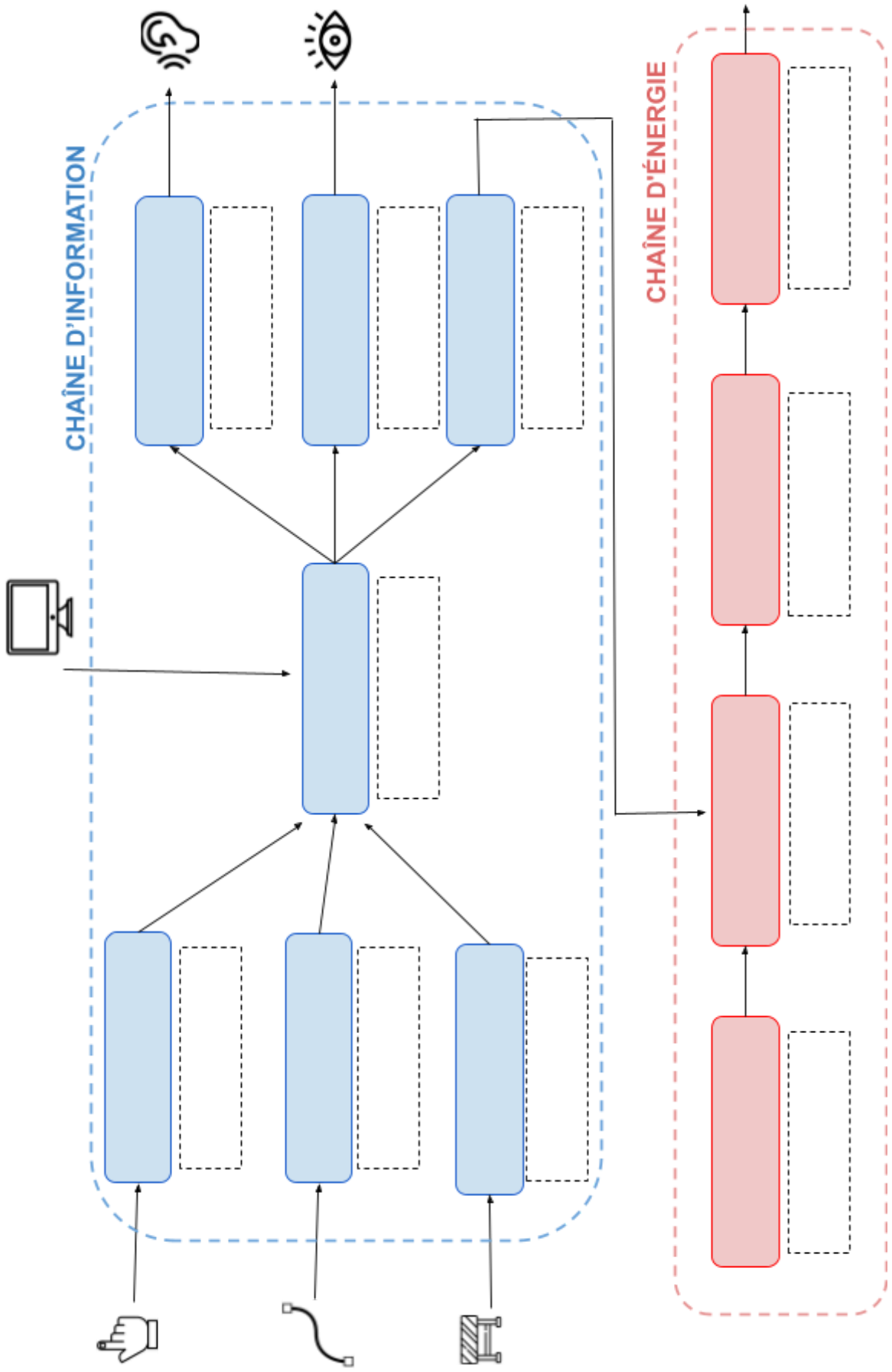
CAPTEURS / ACTIONNEUR

D'après ce que tu sais des Capteurs et Actionneurs, peux tu classer les différentes solutions ci-dessus dans la bonne colonne.

Actionneurs	Capteurs

DESCRIPTION DU SYSTEME EMBARQUE

Compléter le flux d'information et d'énergie au sein du robot Mbot2.



Bouton A et B	Batterie 	Haut parleur
Bande LED	Moteur-encodeur 	Détecteur de ligne 
Cables 	Micro-controleur Cyberpi 	Interface de puissance 
Capteur Ultrason 	Roue 	

Bouton A et B	Batterie 	Haut parleur
Bande LED	Moteur-encodeur 	Détecteur de ligne 
Cables 	Micro-controleur Cyberpi 	Interface de puissance 
Capteur Ultrason 	Roue 	

Bouton A et B	Batterie 	Haut parleur
Bande LED	Moteur-encodeur 	Détecteur de ligne 
Cables 	Micro-controleur Cyberpi 	Interface de puissance 
Capteur Ultrason 	Roue 	

Bouton A et B	Batterie 	Haut parleur
Bande LED	Moteur-encodeur 	Détecteur de ligne 
Cables 	Micro-controleur Cyberpi 	Interface de puissance 
Capteur Ultrason 	Roue 	

Bouton A et B	Batterie 	Haut parleur
Bande LED	Moteur-encodeur 	Détecteur de ligne 
Cables 	Micro-controleur Cyberpi 	Interface de puissance 
Capteur Ultrason 	Roue 	

Bouton A et B	Batterie	Haut parleur
Bande LED	Moteur-encodeur	Détecteur de ligne
Cables	Micro-controleur Cyberpi	Interface de puissance
Capteur Ultrason	Roue	