

1 - Comment le robot fait-il pour se déplacer ?

Quelle solution technique a été retenue pour fabriquer la partie motrice du robot ?

Quelles sont les principales pièces utilisées pour réaliser la partie motrice du robot ?

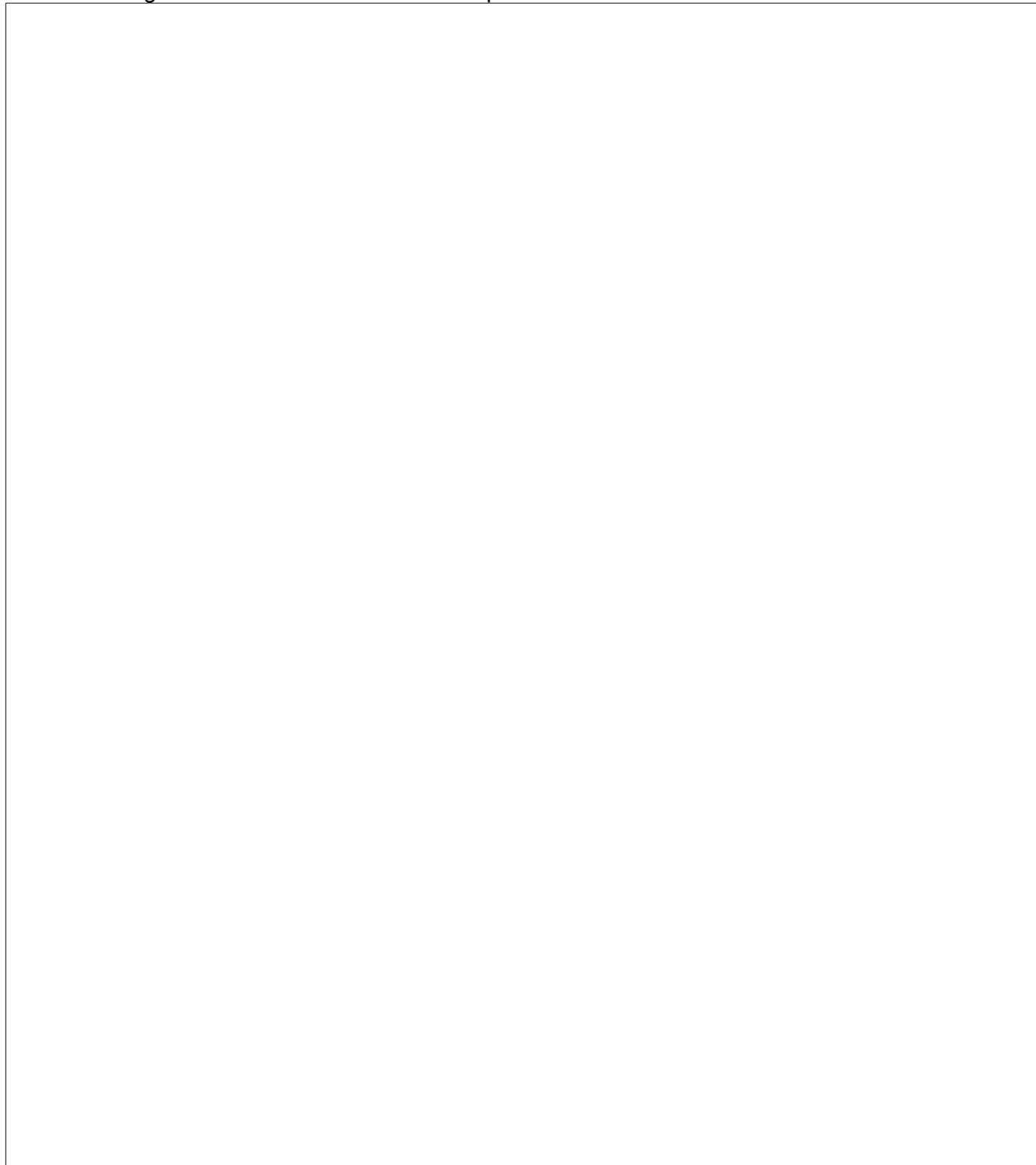
-	-
-	-
-	-
-	-

Réalise un schéma de fonctionnement de la partie motrice.



Comment le mouvement de chaque moteur est-il transmis aux différentes pièces de la partie motrice ?

Réalise le diagramme de fonctionnement de la partie motrice.



Que fait le robot pour AVANCER ?

Que fait le robot pour RECULER ?

Que fait le robot pour TOURNER À DROITE ?

Que fait le robot pour TOURNER À GAUCHE ?

Quels sont les avantages de cette solution technique ?

Quels sont les inconvénients de cette solution technique ?

Quels ont été les problèmes techniques rencontrés ?

Comment ont-ils été résolus ?

2 - Comment le robot fait-il pour soulever et déposer le bloc ?

Quelle solution technique a été retenue pour fabriquer le bras du robot ?

Quelles sont les principales pièces utilisées pour réaliser le bras du robot ?

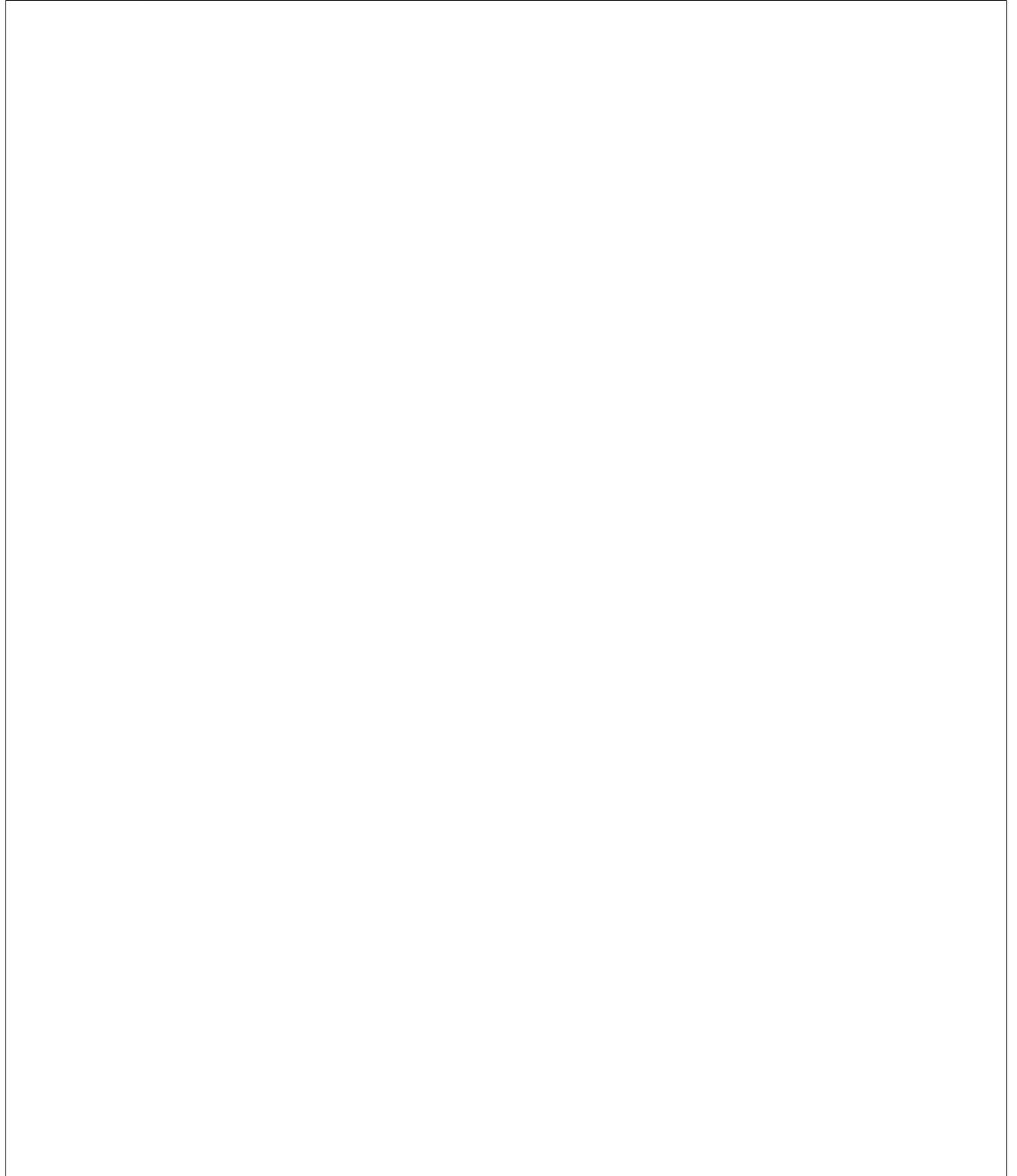
-	-
-	-
-	-
-	-

Réalise un schéma de fonctionnement du bras.



Comment le mouvement du moteur est-il transmis aux différentes pièces du bras ?

Réalise le diagramme de fonctionnement du bras.



Que fait le robot pour SOULEVER le bloc ?

Que fait le robot pour POSER le bloc ?

Quels sont les avantages de cette solution technique ?

Quels sont les inconvénients de cette solution technique ?

Quels ont été les problèmes rencontrés ?

Comment ont-ils été résolus ?

3 - Comment le robot fait-il pour détecter la présence du bloc ?

Quelle solution technique a été retenue pour le transport des blocs ?

Quelles sont les principales pièces utilisées pour réaliser le transport des blocs ?

-	-
-	-
-	-
-	-

Réalise un schéma de fonctionnement du transport des blocs.



Quels sont les avantages de cette solution technique ?

Quels sont les inconvénients de cette solution technique ?

Comment le robot est-il programmé pour détecter le bloc ?

Que fait le robot lorsqu'il détecte la présence du bloc ?

Quels ont été les problèmes rencontrés ?

Comment ont-ils été résolus ?

Réalise l'organigramme de programmation

4 - Comment le robot fait-il pour détecter les zones noires ?

Quelle solution technique a été retenue pour la détection des zones noires ?

Quelles sont les principales pièces utilisées pour réaliser la détection des zones noires ?

-	-
-	-
-	-
-	-

Réalise un schéma de fonctionnement de la détection des zones noires.



Quels sont les avantages de cette solution technique ?

Quels sont les inconvénients de cette solution technique ?

Que fait le robot lorsqu'il détecte une zone noire ?

Quelle valeur est donnée par le robot lorsqu'il détecte une zone noire ?

Réalise l'organigramme de programmation

Quels ont été les problèmes rencontrés ?

Comment ont-ils été résolus ?

5 - Comment le robot fait-il pour transporter les blocs ?

Quelle solution technique a été retenue pour transporter les blocs ?

Quelles sont les principales pièces utilisées pour réaliser le transport des blocs ?

-	-
-	-
-	-
-	-

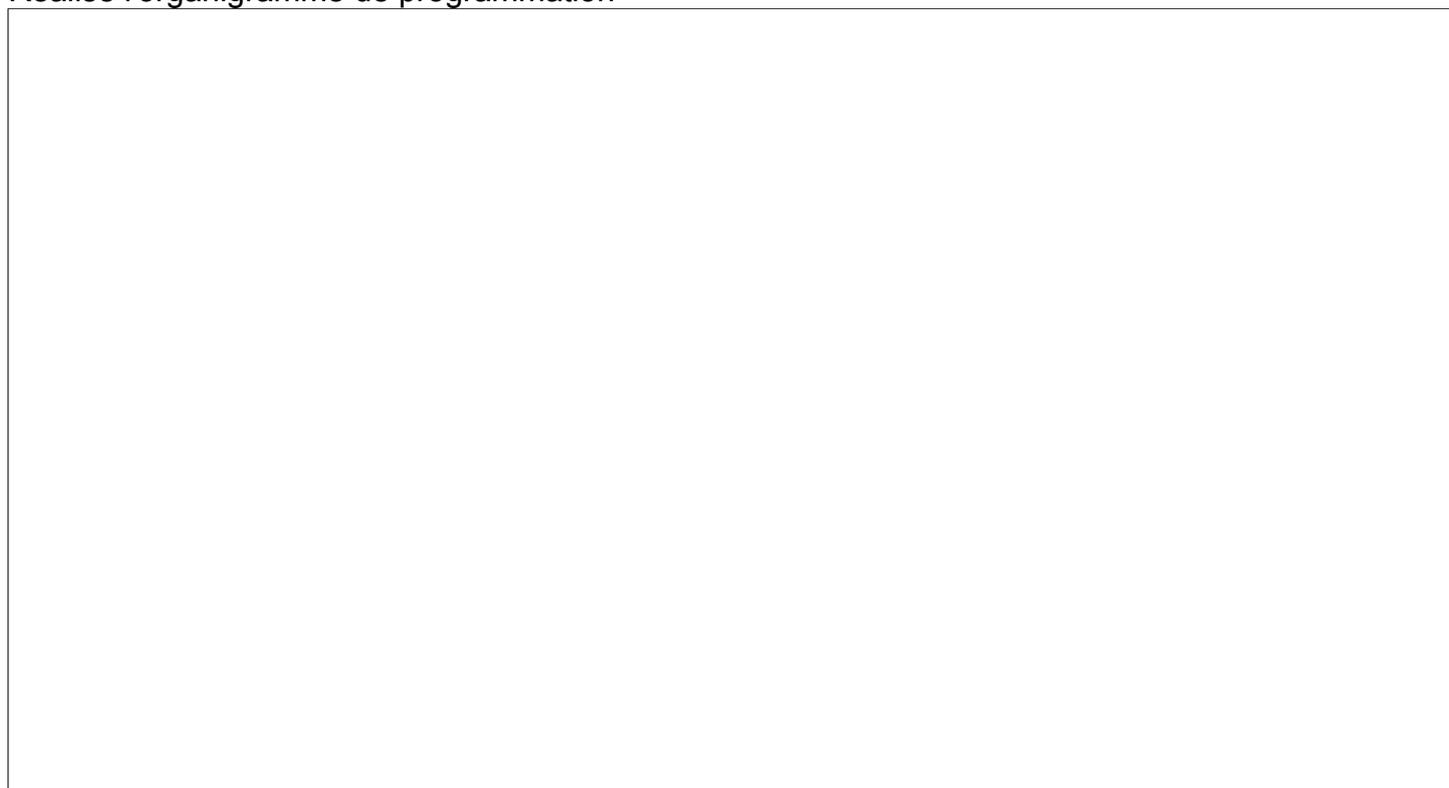
Réalise un schéma de fonctionnement du transport des blocs.



Quels sont les avantages de cette solution technique ?

Quels sont les inconvénients de cette solution technique ?

Réalise l'organigramme de programmation



Quels ont été les problèmes rencontrés ?

Comment ont-ils été résolus ?
