





FONCTION : se déplacer
avancer, reculer,
tourner à droite, tourner à gauche,
pivoter à droite, pivoter à gauche
Fabriquer une machine qui se déplace
en suivant les fiches de montage.
Fabriquer un robot qui va
plus vite ou va moins vite
Tester différents modèles :
Roverbot, Acrobot...
Tester différents systèmes d'engrenage
Tester différents systèmes de propulsion

ACTIONNEURS :
2 Moteurs sur les ports de sortie A et C

FONCTION : détecter la présence de l'objet.
Étudier le fonctionnement
d'un détecteur de contact
Fabriquer un montage incluant
le détecteur de contact
Réfléchir au programme
permettant au robot
de détecter la présence
d'un objet et de réagir en fonction

CAPTEUR 1 :
détecteur de contact sur le port d'entrée 1

FONCTION :
Lever et déposer les objets
Fabriquer un système de levage
utilisant 1 moteur
- imaginer ce système et le dessiner,
- faire des recherches sur
différents systèmes de levage
(grue, leviers, monte-charge)
- le monter et le tester...

ACTIONNEUR :
1 Moteur sur le port de sortie B

FONCTION : Détecter les zones noire.
Faire la différence entre 2 couleurs
différentes (le blanc et le noir).
Étudier le fonctionnement
d'un détecteur de lumière
Fabriquer un montage incluant
le détecteur de lumière
Réfléchir au programme
permettant au robot
de réagir différemment
suivant la couleur de la zone.

CAPTEUR 2 :
détecteur de lumière sur le port d'entrée 2

FONCTION :
Supporter le robot

STRUCTURE
- Châssis
- Supports des détecteur
- Support du bras du robot
- support des blocs