

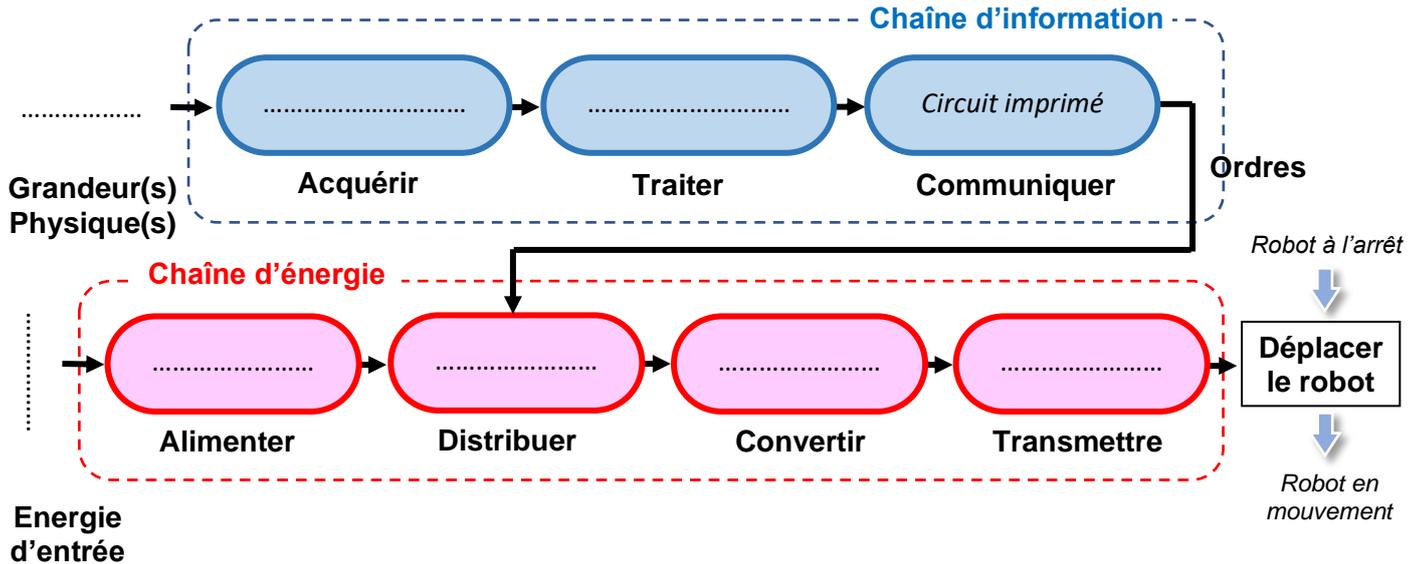
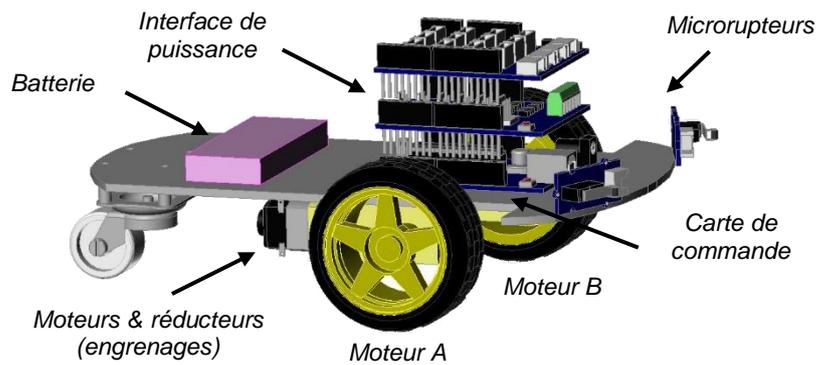


# Comment tondre la pelouse à l'aide d'un robot autonome ?

Nom : ..... – Prénom : ..... – Classe : ..... – Equipe : .....

## Décrire la structure fonctionnelle du robot tondeuse

La durée de fonctionnement du robot est définie par le jardinier, le temps étant ensuite décompté. Une batterie fournit l'énergie aux 2 motoréducteurs qui permettent le déplacement du robot tondeuse dans le jardin. Des microrupteurs détectent la présence d'un obstacle. En cas de contact, le programme du microcontrôleur de la carte de commande traite alors l'information et communique l'ordre au robot de s'arrêter, de reculer puis de tourner de 120° avant de reprendre sa course.

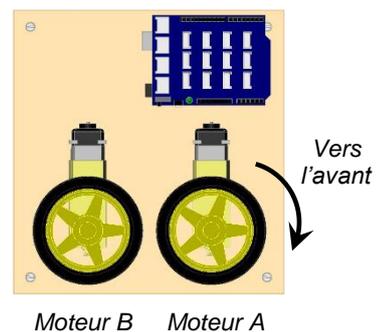


## Comment définir les déplacements d'un robot tondeuse à 2 roues motrices ?

Liste des mouvements possibles :

..... ; ..... ; .....  
 ..... ; ..... ; .....

Sous-problème à traiter : .....



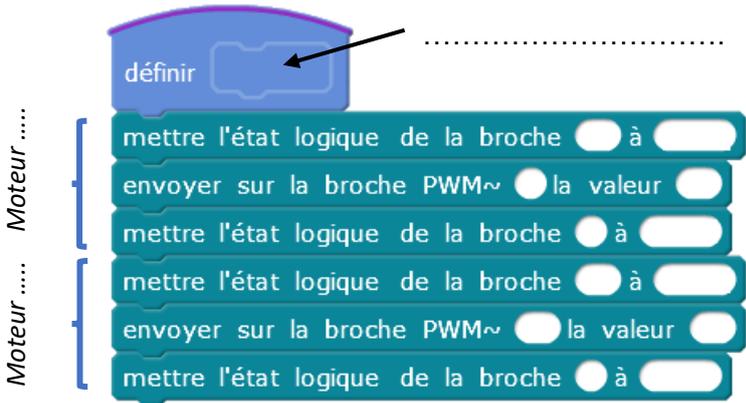
**Comment définir les déplacements d'un robot tondeuse à 2 roues motrices ? (Suite)**

**Programme principal**

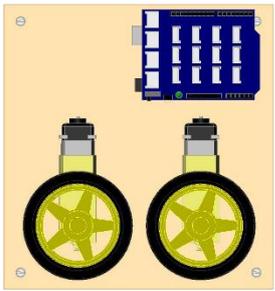
quand  est cliqué



**Sous-programme**



**Sens de rotation**



Moteur B Moteur A

**Comment rendre le robot autonome ?**

