



Ce que je dois retenir

STRUCTURE DU ROBOT MBOT CAPTEUR, ACTIONNEUR, INTERFACE PROGRAMMABLE



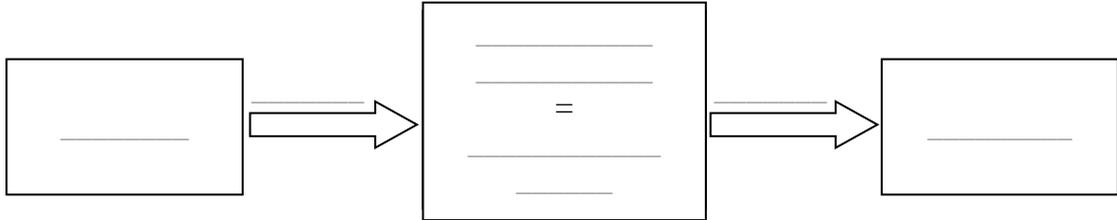
CS1.6-MSOST1.4

Identifier les flux d'information sur un objet et décrire les transformations qui s'opèrent.

Systèmes automatisés



Dans les systèmes automatisés, les **capteurs** permettent d'acquérir des informations qui sont traitées par l'**interface programmable** pour piloter les **actionneurs**.



Capteur



Le capteur réalise l'acquisition d'une grandeur physique (température, luminosité, présence, distance...) qu'il transforme en un signal analogique ou numérique afin qu'il puisse être traité par l'interface programmable.



Capteur de luminosité



Capteur de distance



Capteur de ligne noire



Bouton poussoir



Récepteur infrarouge

Actionneur



L'actionneur transforme l'énergie en une action.



2 Del RVB (ou Led RGB)
Led multi-couleurs



2 Moteurs électriques
+ réducteurs



Buzzer



Emetteur infrarouge

Interface programmable

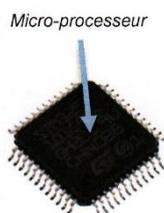


L'interface programmable est une carte électronique avec un **micro-processeur**.

C'est dans cette carte que l'on transfère le **programme** réalisé sur ordinateur.



Interface programmable du Mbot



Micro-processeur

Interface programmable = Carte électronique programmable

Position des capteurs et actionneurs

