

>>> **Evaluation séquence 2**

Partie 1 : Le moto-réducteur

1. **Sur un moteur à courant continu comment peut-on :** / 2

- Inverser le sens de rotation :
- Faire varier la vitesse de rotation :

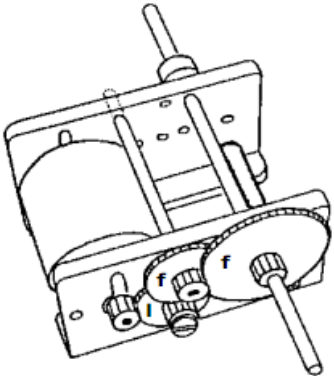
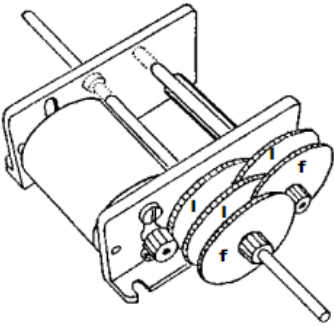
2. **Sur un moto-réducteur qu'est-ce qu'un :** / 3

Pignon :

Engrenage fixe :

Engrenage libre :

3. **Complétez le tableau ci-dessous :** / 4

	
..... Petites roues dentées (30/10) ; Petites roues dentées (30/10) ;
..... Grandes roues dentées (50/10) Grandes roues dentées (50/10)
Rapport de réduction =	Rapport de réduction =
.....
Ce montage a un rapport de réduction de	Ce montage a un rapport de réduction de

4. **Quand utilise-t-on un moto-réducteur :** / 1

Partie 2 : Programmation de base et micro rupteurs

1. **Complétez le texte suivant :** / 2,5

Un robot programmable possède unqui est programmé par ordinateur.
 Le programme y est transféré grâce à Un micro rupteur est un
 Il permet de un obstacle ou un mur. Les
 capteurs sont connectés aux du module de pilotage.

NOM :

PRÉNOM :

DATE :

CLASSE :

2. Indiquez la signification des instructions dans le tableau ci-dessous :

/ 3

start	Start ⇨
forward	Forward ⇨
pause 3000	Pause 3000 ⇨
right	Right ⇨
pause 1000	Pause 1000 ⇨
halt	Halt ⇨

3. Que fera le robot avec le programme ci-dessus ?

/ 1,5

.....

.....

4. Faire un programme pour un robot équipé de 2 capteurs de contacts :

/ 3

Le robot avance en ligne droite, dès que le capteur de contact de gauche détecte un obstacle, le robot s'immobilise.

Rappel : Capteur Droite entrée 2 (pin2) ; Capteur Gauche entrée 6 (pin6).