|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Nom :** | **Prénom :** | **Classe :** |

**Remarque :** Le document réponse ne contient qu’un rappel des questions formulées dans le questionnaire interactif.

1. Explications déplacements du moway :

Ligne droite :

Virage :

1. Détermination de la distance parcourue :

1. Liste des capteurs :

1. Tableau de description des capteurs :

Voir page suivante.

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| ***Nom du capteur*** | ***Illustration*** | ***Fonction*** | ***Fonctionnement*** |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
| Accéléromètre |  |  |  |
| Capteur de température |  |  |  |

|  |  |
| --- | --- |
| 1. Définition du mot "algorithme" :          1. Compte rendu capteurs milieu du robot au bord de la ligne noire        1. Action à effectuer afin de suivre la ligne :      1. Compte rendu capteurs ligne noire tourne à droite :        1. Action à effectuer afin de suivre la ligne :      1. Compte rendu capteurs ligne noire tourne à gauche :        1. Action à effectuer afin de suivre la ligne : | 1. Schéma récapitulatif : |