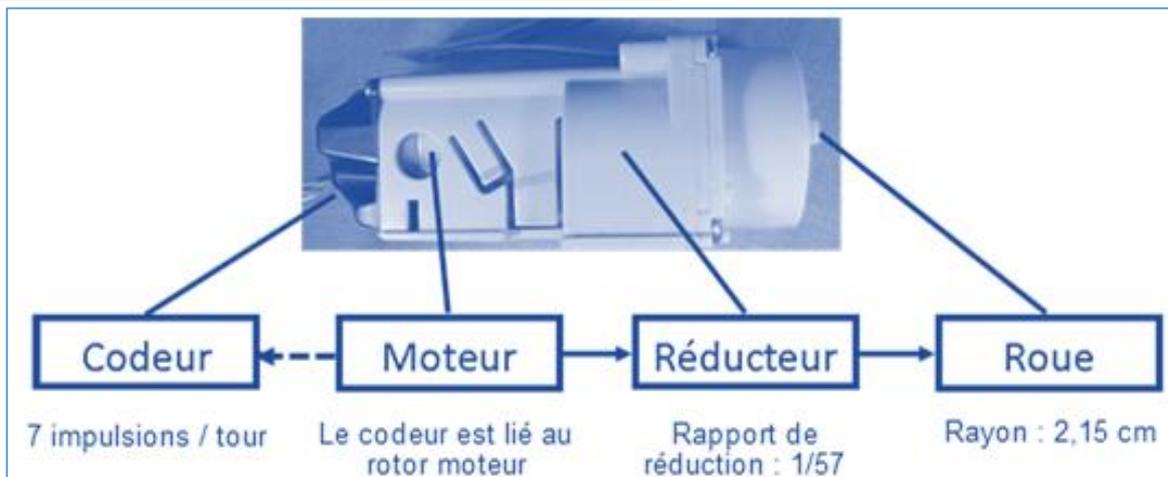


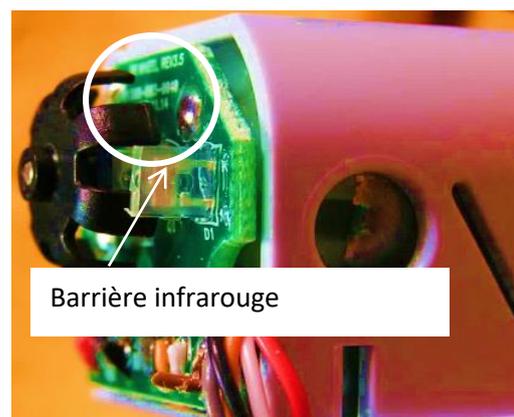
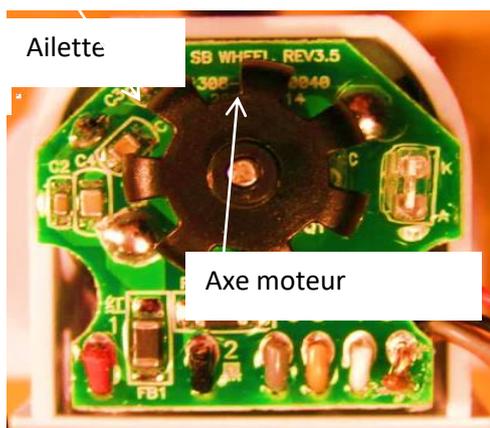
Le robot Scooba lave et sèche le sol de façon autonome. Il détecte les obstacles grâce à ses capteurs et modifie sa trajectoire pour les éviter. Lorsque sa batterie est déchargée, il retourne à sa base de façon autonome.



Constitution d'une roue motrice du robot Scooba



Le codeur possède sept ailettes qui coupent une barrière infrarouge. La carte électronique reçoit sept impulsions par tour de moteur.



Q1. En utilisant les informations fournies, **calculer** le nombre d'impulsions reçues par la carte électronique du robot Scooba pour un tour de roue. **En déduire** la précision du contrôle qui est la distance parcourue pour une impulsion du codeur.