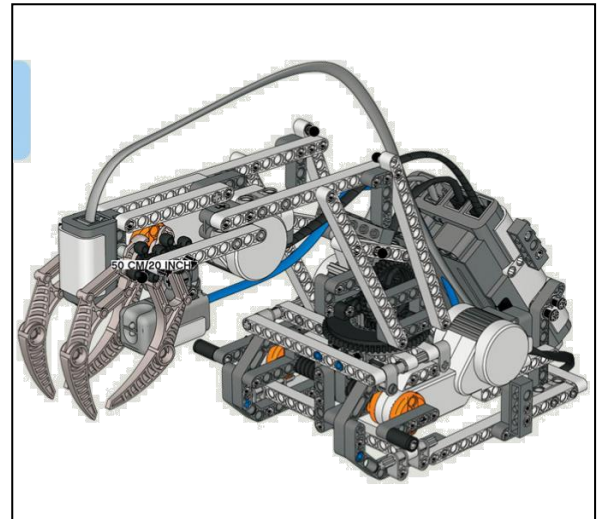


Nom: _____
 Prénom: _____
 Classe: _____
 Date: _____



BAREME

Autonomie et quantité de travail	/2
----------------------------------	----

1- Ecriture du diagramme	/10
2- Mise en œuvre de Stateflow et transfert sur la cible	/5
3- Transfert du programme sur la cible et vérification du bon fonctionnement du robot	/3

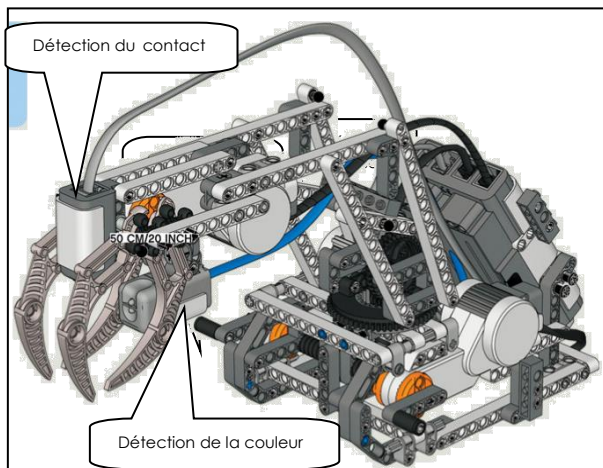
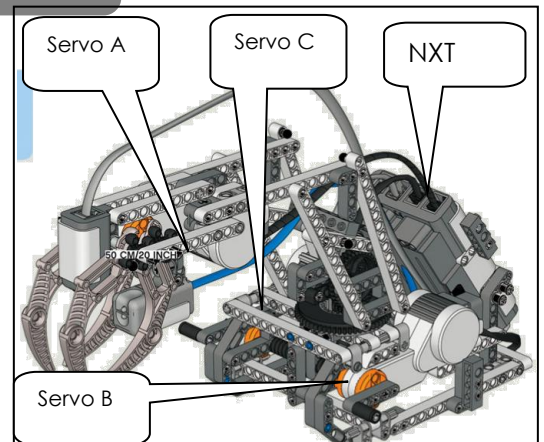
Note: /20

1- Description du processus

Le robot avance vers la balle, la saisie, détecte la couleur de celle-ci et dit « red » si elle est rouge et « blue » si elle est bleue. Si la balle est bleue, le robot la repose et revient en position initiale. Si la balle est rouge il va la déposer sur l'autre support puis revient en position initiale.

2- Description des actionneurs

Le servomoteur A fait monter de descendre le bras de la grue,
 Le servomoteur B ouvre et ferme la pince,



Le servomoteur C fait pivoter le bras de la grue.
 Le module NXT dit « red » ou « blue »

3- Description des capteurs

Le capteur 1 est un capteur tactile il détecte le contact avec la balle,
 Le capteur 3 détecte la couleur de la balle.