

3°) Pour chaque fonction technique, indiquer le (ou les) repère(s) du (ou des) composant(s) qui participe(nt) à la solution technique.

Fonction technique	Repère(s) du (ou des) composant(s)
Stabiliser mBot	
Connecter la carte électronique à des capteurs et à des actionneurs	
Convertir l'énergie électrique en signal lumineux infrarouge	
Porter les éléments de mBot	
Recevoir des signaux infrarouges provenant de la télécommande ou d'un autre robot	
Connecter mBot à un smartphone, une tablette ou un ordinateur sans utiliser de câble	
Convertir l'énergie électrique en énergie mécanique de rotation	
Transmettre l'énergie mécanique de rotation	
Permettre à l'utilisateur d'intervenir sur le comportement du robot	
Convertir l'énergie électrique en signal lumineux visible	
Réduire la fréquence de rotation des roues et augmenter l'effort disponible	
Allumer ou éteindre mBot	
Evaluer la luminosité ambiante	
Connaître la distance entre mBot et un obstacle qui se trouve devant	
Stocker et exécuter le programme	
Convertir l'énergie électrique en signal sonore	
Connecter mBot à un ordinateur à l'aide d'un câble	
Distinguer une couleur sombre d'une couleur claire sur le sol	

4°) Noter les définitions d'actionneur et de capteur

Actionneur :

.....

Capteur :

.....

5°) Noter les noms des actionneurs et des capteurs de mBot

Actionneurs :

.....

Capteurs :

.....