

S2-BILAN DU TRAVAIL RENDU

Beaucoup d'entre vous ne lisent pas les consignes.

- Lire le travail qui va vous être demandé et repérer les différentes étapes.
- Vous pouvez déposer plusieurs fichiers dans 1 envoi. Ne pas multiplier les envois. Il faut faire les photos de toutes les pages de votre travail. Et quand vous déposez les fichiers vous allez sélectionner toutes les photos dans votre galerie puis vous cliquer sur Envoyer
- Votre travail doit comporter votre nom, prénom et un titre : sur la copie
- Ne pas envoyer le travail d'une autre matière : vérifier vos photos.
- Attention au soin de la copie : vous devez repérer le numéro de l'exercice et refaire les tableaux, la chaîne d'information et d'énergie, ... (peut-être pouvez également penser à faciliter l'analyse de votre travail par votre professeur, Merci par avance)
- Copier le travail de vos camarades ne sert à personne et à nous professeurs ça nous fait perdre du temps, de plus nous ne pouvons pas vous aider sur les erreurs que vous auriez pu faire.

Les erreurs commises :

- Il y a 2 capteurs qui permettent le déplacement du robot pour tondre : le capteur ultrason (capteur de distance), et le capteur magnétique.
- Le capteur infra rouge permet le retour du robot sur sa base, et ne participe donc pas au déplacement du robot pour tondre et ne rentre donc pas dans la chaîne d'information et d'énergie demandée.
On peut lire « Fil périphérique et obstacle » et fonction d'usage « avancer ».
On ne trouve pas retour base pour mise en charge.
- Pour la nature du signal

5 **Le capteur ultra son** : Un capteur à ultrasons émet à intervalles réguliers de courtes impulsions sonores à haute fréquence. Ces impulsions se propagent dans l'air à la vitesse du son. Lorsqu'elles rencontrent un objet, elles se réfléchissent et reviennent sous forme d'écho au capteur. Nature du signal : Signal sonore SAUF que dans l'exercice on nous indique qu'il y a un fil qui relie le capteur ultra son au micro-contrôleur et c'est cette interaction, nature du signal dont on parle et ici l'information circule donc via un signal électrique, Donc signal électrique

4 **L'émetteur infra rouge** : Le capteur infrarouge est constitué d'un récepteur qui détecte l'intensité lumineuse dans la gamme des lumières infrarouge et d'un émetteur de lumière infrarouge. Le capteur infrarouge peut être utilisé comme capteur de contact. On fait une mesure avec la led infrarouge éteinte et une avec la led infrarouge allumée. Nature du signal : Signal lumineux. Vous remarquerez que le numéro 4 est situé sur la flèche noire donc entre l'émetteur (placé sur la tondeuse) et le récepteur (placé sur la base)

Exercice 2 :

- Fonction TRAITER est la carte, le microprocesseur ou se trouve le programme, il faut aussi bien lire le texte.
- Attention à la fonction TRANSFORMER (équivalent à CONVERTIR) de la chaîne d'énergie. On place à cet endroit des convertisseurs d'énergie, Donc qui transforment l'énergie d'entrée en une énergie de sortie. En entrée du moteur on a une énergie électrique et en sortie du moteur une énergie mécanique.
- DISTRIBUER il fallait bien lire dans le texte qu'il y avait une carte de puissance. Lorsque le système est automatisé il y a pour la fonction distribuer soit une carte de puissance, soit un relais ou contacteur (interrupteur commandé par commande électrique), soit une électrovanne (robinet commandé par commande électrique).
- Sous les flèches il s'agit de forme d'énergie (énergie électrique, énergie chimique, énergie mécanique, énergie thermique, énergie lumineuse)

Exercice 3 : plutôt bien réussi

Exercice 4 :

Attendre jusqu'à (= à une pause jusqu'à la condition soit vraie)

Répéter jusqu'à (on est dans une boucle qui fait l'action jusqu'à ce que la condition soit vraie)