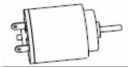


	Fiche élève Les différents états d'un moteur	Nom : Prénom :
P3.TP01.S2 4FOT45	Question : Quels sont les états possibles d'un moteur ?	Classe :

Le matériel mis à disposition

Un moteur	
Une hélice ou une roue	 
Bloc alimentation : Coupleur de piles + 2 piles AA (1,5V)	
Pince, connecteur ou bornier	  
des fils électriques	
des interrupteurs	  
DESIGNATION	CROQUIS

Consignes N°1 : Réaliser le branchement du moteur avec une commande d'arrêt (virtuellement) et

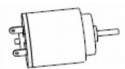
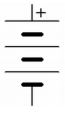
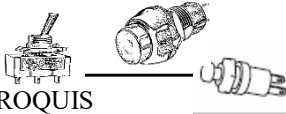
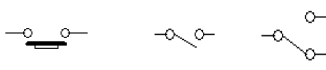
Consignes N°2 : Dessiner le croquis de votre montage. Aider vous des dessins du matériel et insérer des fils avec l'outil de formes	Croquis (ou esquisse)
---	-----------------------

Consigne 3 : Expérimenter, puis expliquer dans la colonne « Commentaires » ci-contre, quels sont les différents états possibles pour un moteur ?	Commentaires
--	---

Consigne 4 : A partir de la représentation précédente, dessiner le circuit à l'aide des symboles normalisés à partir du tableau ci-dessous de la colonne « Schéma »

Le schéma structurel et commentaires (dessiné par l'élève)

Rappel du matériel mis à disposition

Un moteur		
Une hélice ou une roue		
Bloc alimentation : Coupleur de piles + 2 piles AA (1,5V)		
Pince, connecteur ou bornier		
des fils électriques		
des interrupteurs		
DESIGNATION	CROQUIS	SCHEMA

Consigne 5 : Quels sont les différents mouvements possibles de la maquette du robot qui à deux roues motrices, donc deux moteurs indépendants pour actionner respectivement chacune des roues. Rechercher toutes les combinaisons possibles des deux moteurs

Compléter les pointillés de la première ligne et colonne et décrire le mouvement du robot dans chaque cas

Tableau des différents mouvements du robot			
États des moteurs	Moteur Droit	Moteur Droit	Moteur Droit
Moteur Gauche			
Moteur Gauche			
Moteur Gauche			

- Parmi les mouvements décrits dans le tableau ci-dessus, vous devez faire la synthèse et vous conserverez que ceux qui sont essentiels aux déplacements du robot-aspirateur.

Actions principales du robot				

- Donner une explication de l'avantage que présente certains des mouvements pour un robot-aspirateur notamment au niveau des rotations choisies.

-
.....
-
.....
-
.....