



Nom prénom :

Classe :

**Etape 2**

# Projet Mbot

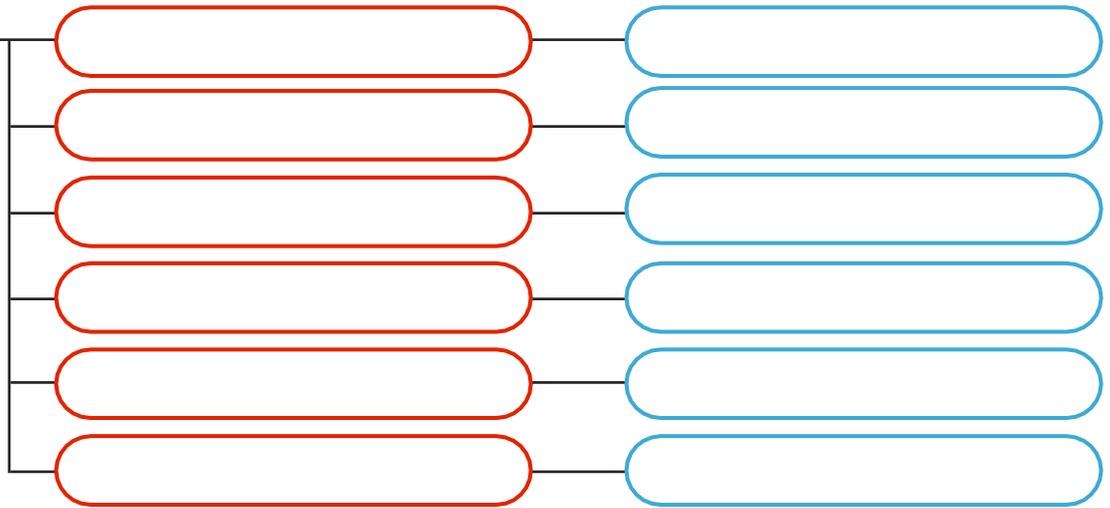
## FONCTIONS ET SOLUTIONS TECHNIQUES ASSOCIÉES

Mission du système

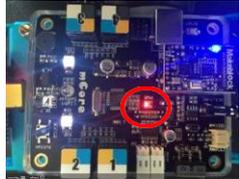
Fonctions techniques

Solutions techniques

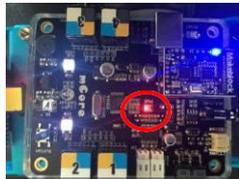
Le robot  
doit réaliser  
le circuit  
imposé de  
façon  
autonome.

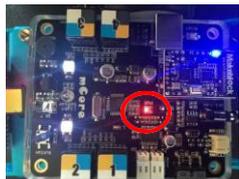




Moteurs 	Carte microcontrôleur 	Détecteur de ligne 	Capteur de distance 	Roues 	LED (témoin on/off) 	
Câbles/pistes de cuivre 	Câbles/pistes de cuivre 	Engrenages 	Télécommande infrarouge	Interrupteur 	Récepteur infrarouge 	Piles/Batterie 

Moteurs 	Carte microcontrôleur 	Détecteur de ligne 	Capteur de distance 	Roues 	LED (témoin on/off) 	
Câbles/pistes de cuivre 	Câbles/pistes de cuivre 	Engrenages 	Télécommande infrarouge	Interrupteur 	Récepteur infrarouge 	Piles/Batterie 

Moteurs 	Carte microcontrôleur 	Détecteur de ligne 	Capteur de distance 	Roues 	LED (témoin on/off) 	
Câbles/pistes de cuivre 	Câbles/pistes de cuivre 	Engrenages 	Télécommande infrarouge	Interrupteur 	Récepteur infrarouge 	Piles/Batterie 

Moteurs 	Carte microcontrôleur 	Détecteur de ligne 	Capteur de distance 	Roues 	LED (témoin on/off) 	
Câbles/pistes de cuivre 	Câbles/pistes de cuivre 	Engrenages 	Télécommande infrarouge	Interrupteur 	Récepteur infrarouge 	Piles/Batterie 