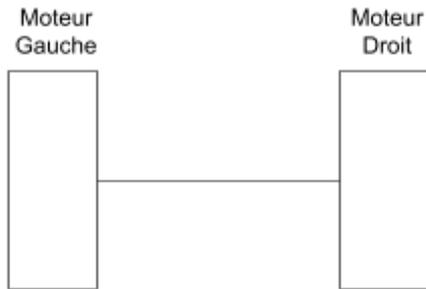


ROBOT 6 ème

Eviteur d'obstacle

Interrupteur en position "Arrêt" :

Le robot avance / arrêté / tourne à droite / tourne à gauche / recule



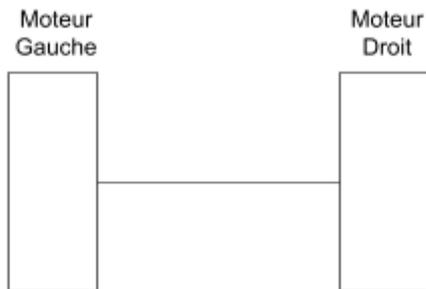
Compléter :

Moteur Droit Avance/Recule/Arrêté

Moteur Gauche Avance/Recule/Arrêté

Interrupteur en position "Marche" :

Le robot avance / arrêté / tourne à droite / tourne à gauche / recule



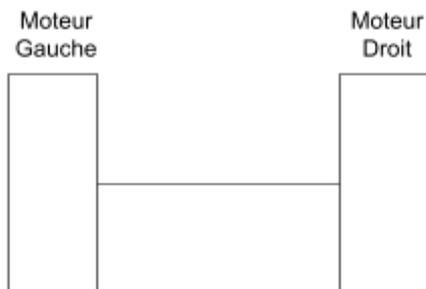
Compléter :

Moteur Droit Avance/Recule/Arrêté

Moteur Gauche Avance/Recule/Arrêté

Interrupteur en position "Marche" et capteur droit "appuyé" :

Le robot avance / arrêté / tourne à droite / tourne à gauche / recule

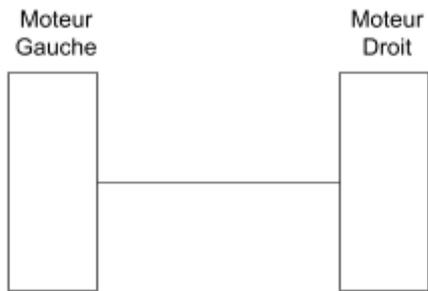


Compléter :

Moteur Droit Avance/Recule/Arrêté

Moteur Gauche Avance/Recule/Arrêté

Interrupteur en position "Marche" et capteur gauche "appuyé" :
 Le robot avance / arrêté / tourne à droite / tourne à gauche / recule

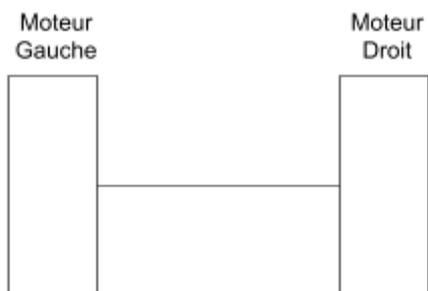


Compléter :

Moteur Droit Avance/Recule/Arrêté
 Moteur Gauche Avance/Recule/Arrêté

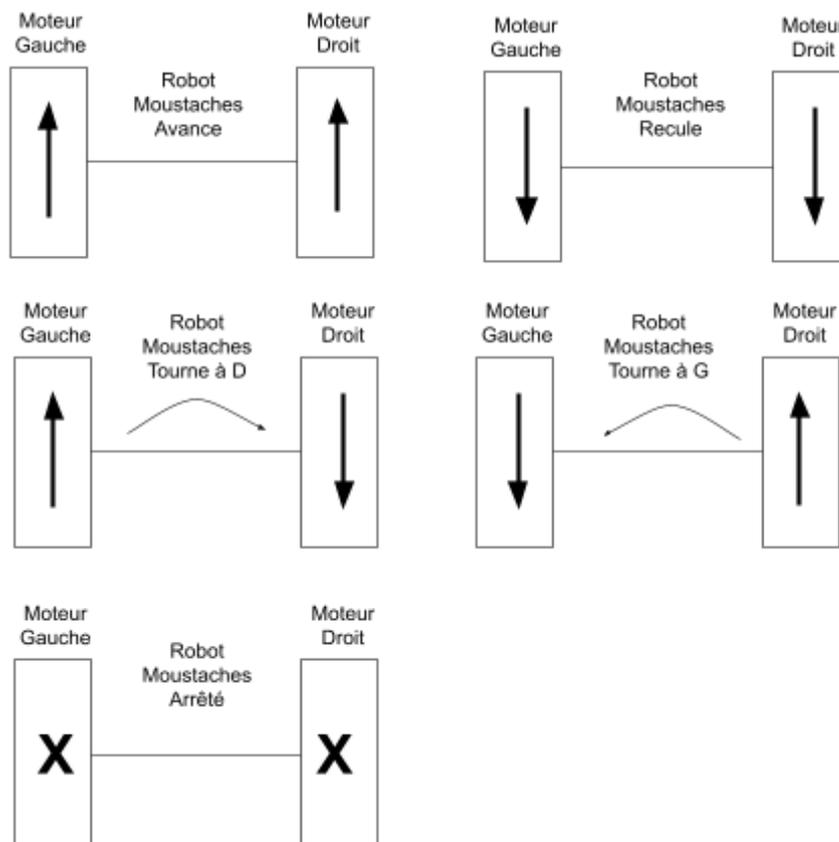
Interrupteur en position "Marche", capteur droit "appuyé" et capteur gauche "appuyé" :

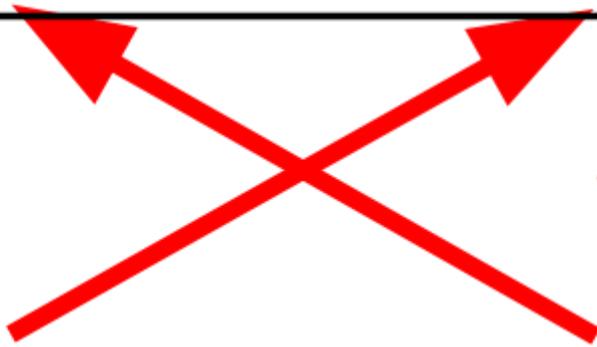
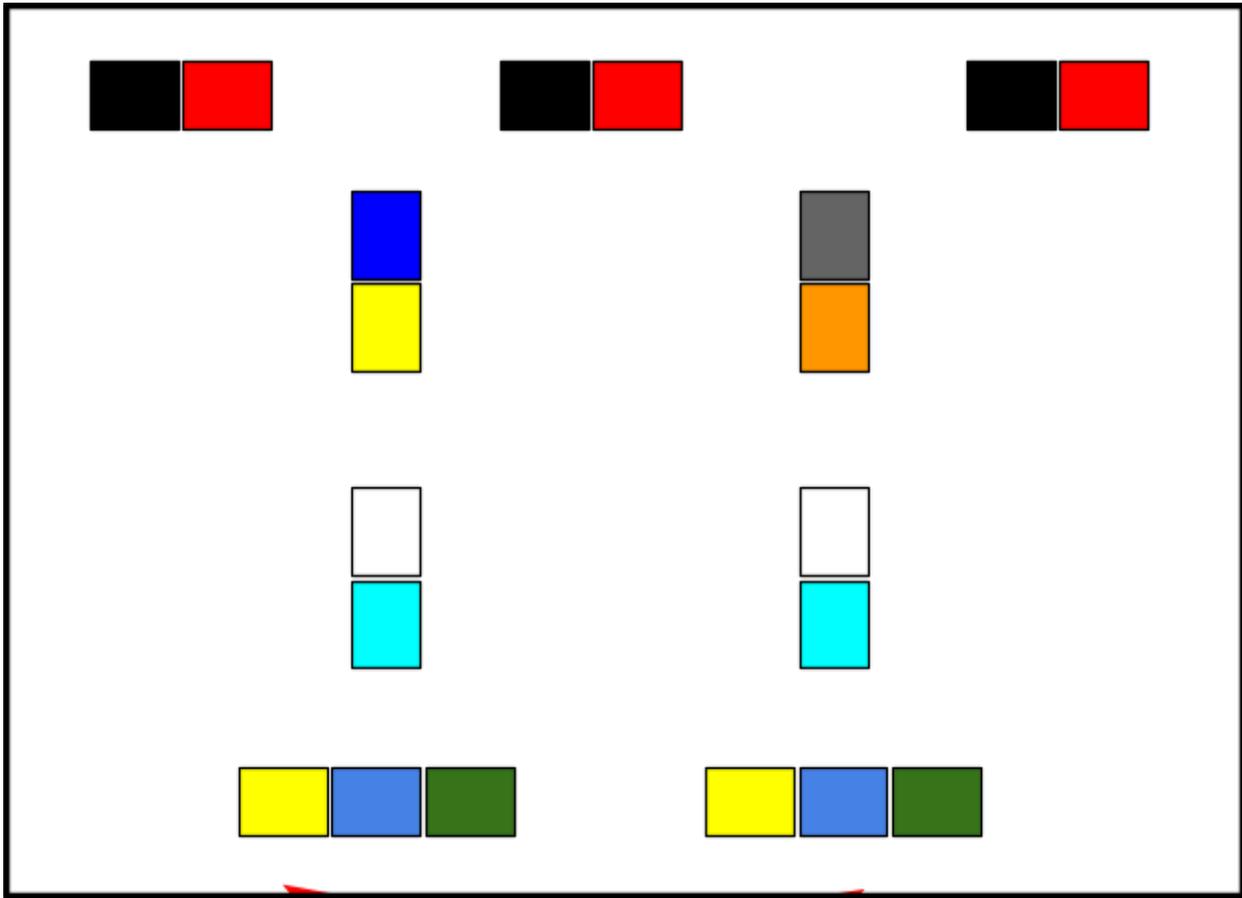
Le robot avance / arrêté / tourne à droite / tourne à gauche / recule



Compléter :

Moteur Droit Avance/Recule/Arrêté
 Moteur Gauche Avance/Recule/Arrêté





⚠ Inverser
les câbles.