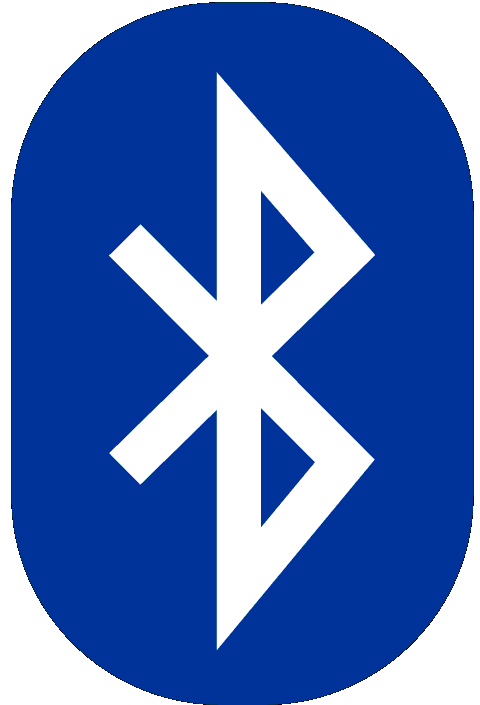
**Comment piloter mon robot à partir d’un appareil nomade ?**



Nom : ………………………………. – Prénom : ………………………………. – Classe : ……. – Equipe : …….

**Comment concevoir et mettre en place l’application pour appareil nomade ?**

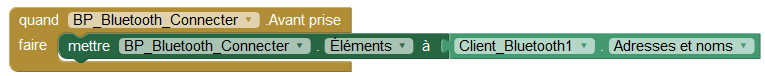




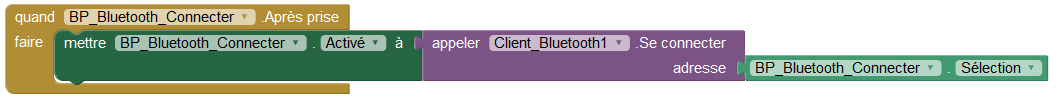
**Processus de communication**

**à distance de l’application**

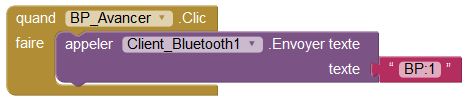
Ouvrir l’application



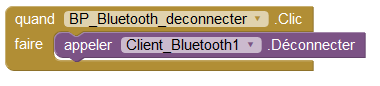
Sélectionner client



Se connecter au client

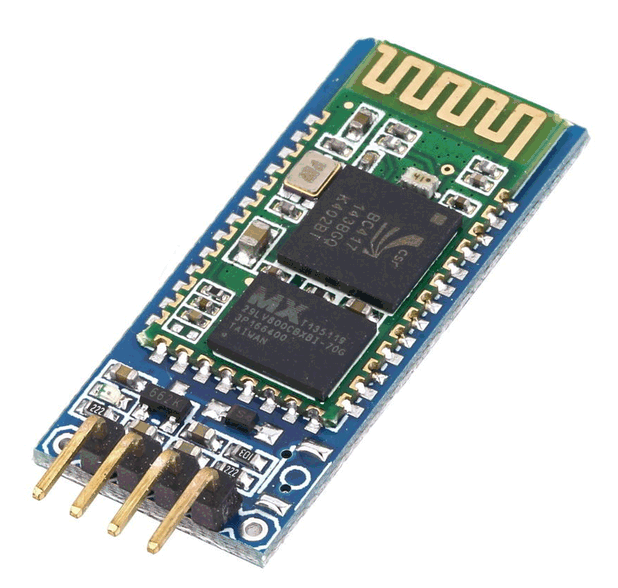


Piloter le robot



Se déconnecter du client

**Le fonctionnement et la structure du robot de simulation**



*Carte Bluetooth*

**Chaîne d’information**

Microcontrôleur

carte de cde

Smartphone

Circuit imprimé

Pression

**Ordres**

**Grandeur(s)**

**Physique(s)**

**Acquérir**

**Traiter**

**Communiquer**

*Robot à l’arrêt*

**Chaîne d’énergie**

**Electricité**

Batterie

Interface de puissance

Moteurs

Réducteurs et roues

**Déplacer le robot**

**Transmettre**

**Alimenter**

**Distribuer**

**Convertir**

**Energie**

**d’entrée**

*Robot en mouvement*

**OU**

**Schéma de la chaine d’information et de la chaine d’Energie**

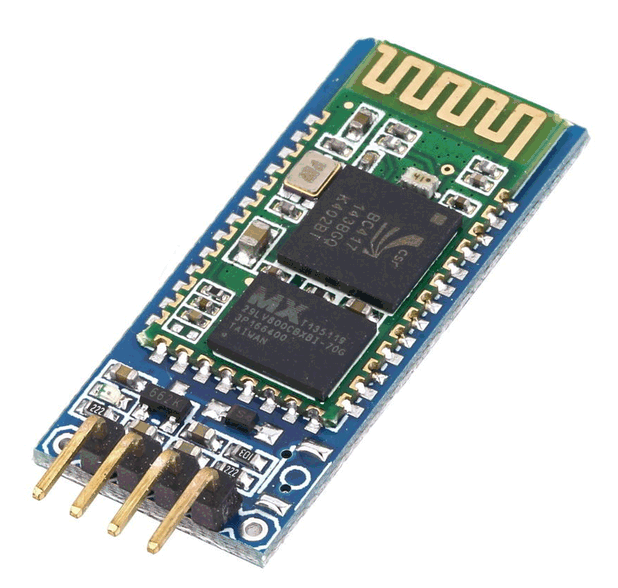
**Chaîne d’information**

**Micro-**

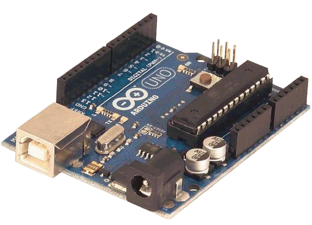
**-contrôleur**

**Ecran du smartphone**

**Pistes en cuivre**

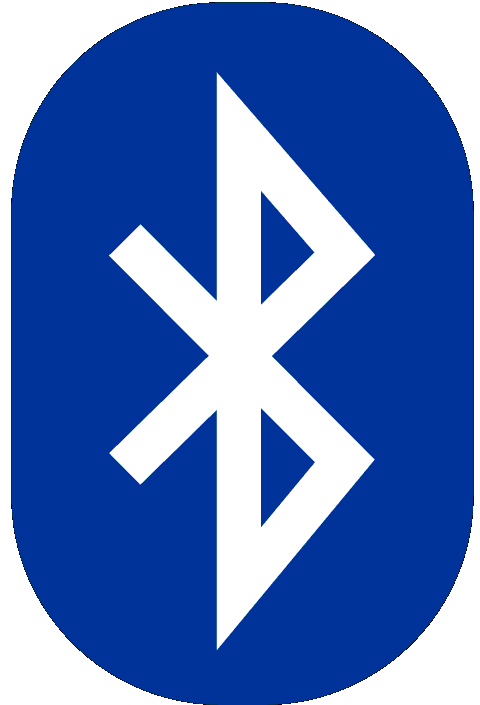


Pression du doigt





**Ordre**



**Grandeur physique**

**Acquérir**

**Communiquer**

**Traiter**

Point de départ

Point d’arrivée

Se déplacer

Electricité

**Batterie**

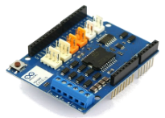
**Interface de puissance**

**Moteurs**

**Réducteurs**

**Roues**



****

**Energie consommée**

**Convertir**

**Alimenter**

**Distribuer**

**Transmettre**

**Chaîne d’énergie**