

La robotique est l'ensemble des techniques permettant la conception et la réalisation de machines automatiques ou des robots.

Un robot est un système alimenté en énergie qui évolue dans un environnement statique ou dynamique, il est formé d'un microcontrôleur ainsi que d'un ou plusieurs capteurs et actionneurs. (wikitsédia)

Activité1 : Utiliser le simulateur de circuit de Tinkercad pour allumer une diode LED directement puis avec l'utilisation d'une résistance de 220  $\Omega$ .



Les composantes à utiliser :



Une diode électroluminescente, ou LED pour "Light-Emitting Diode", est polarisée, elle ne s'allume que lorsque les pattes sont connectées dans un sens bien déterminé.

Les cartes Arduino possèdent un microcontrôleur facilement programmable ainsi que de nombreuses entrées-sorties.

Activité 2 : On va connecter Une diode LED à la carte Aarduino (en utilisant un des ports digital output : 13 et le GND) puis écrire un petit programme pour la faire clignoter.



## La robotique et la programmation : Activité3 : Utiliser le simulateur de circuit de Tinkercad pour réaliser un feu de circulation en utilisant 3 diodes LED de couleurs (rouge, vert, orange) et 3 résistances de 220 $\Omega$ commandé par la carte arduino. Les composantes à utiliser : 3 3 -4110cathode- + anode resistance Diode LED Cables de raccordement Plaquette d'essai Plaquette d'essai (breadboard), permet de réaliser des montages électroniques Etape 2 Etape 3 Etape 1 Le feu vert s'allume pendant 3 secondes, puis s'éteint, Le feu orange s'allume pendant 1 seconde puis s'éteint et on recommence Le feu rouge s'allume pendant 3 secondes, puis s'éteint, void setup() pinMode(2, OUTPUT); Rouge pinMode(3, OUTPUT); pinMode(4, OUTPUT); Orange void loop() digitalWrite(2, HIGH); Vert delav(3000): digitalWrite(2, LOW); digitalWrite(3, HIGH); delay(1000); AUTODESK <sup>®</sup> digitalWrite(3, LOW); TINKERCAD CAD

digitalWrite(4, HIGH); delay(3000); digitalWrite(4, LOW);

sans soudure. Les connexions internes sont comme ci-contre.

La séquence est la suivante :

## La robotique et la programmation :

La carte microbit : BBC micro:bit une carte électronique programmable qui a été conçue dans un but purement pédagogique. Elle permet à des élèves d'aborder la robotique avec un langage graphique simple(MakeCode) ou avec le langage de programmation Python. Pour plus d'information visitez le site : microbit.org





- Répéter indéfiniment le message « Informatique » .
- Faire clignoter la « flèche est ».
- Lorsque le bouton « A » est pressé afficher la lettre A

• Lorsque le bouton « B » est pressé afficher la lettre B

• Lorsque le bouton « A +B» est pressé afficher la lettre C

Coordonnées des LEDs

4

- Lorsque la broche PO est pressé afficher 0
- Lorsque la carte est inclinée à droite, afficher →
- Lorsque la carte est inclinée à gauche, afficher -
- Lorsque la carte est secouée afficher un carré.
- Allumer 2 leds de coordonnées (x,y)=(0,2) et (4,2) puis les éteindre.
- Spécifier la luminosité à 255.
- Afficher le résultat de 2+3
- Afficher la racine carrée de 2
- Afficher le maximum de 5 et 7
- Afficher l'arrondi de 3.5
- Afficher un nombre au hasard entre 1 et 6 L
- Simuler un dé : lorsque le bouton « A » est pressé afficher un nombre au hasard entre 1 et 6
- Afficher les chiffres de 0 à 9 (chaque chiffre pendant 1s=1000ms)
- Allumer une led (coordonnées au hasard) pendant 0.5s (4 fois)