



Objectif(s) de la séquence

- Pratiquer l'algorithmique et la programmation.
- Initier les élèves à la programmation et à la robotique.
- Apprendre aux élèves à collaborer.

Compétence(s) travaillée(s) durant la séquence

Réf.	Compétence(s) travaillée(s)
CT 2.3	Décrire le fonctionnement d'objets techniques, leurs fonctions et leurs composants.

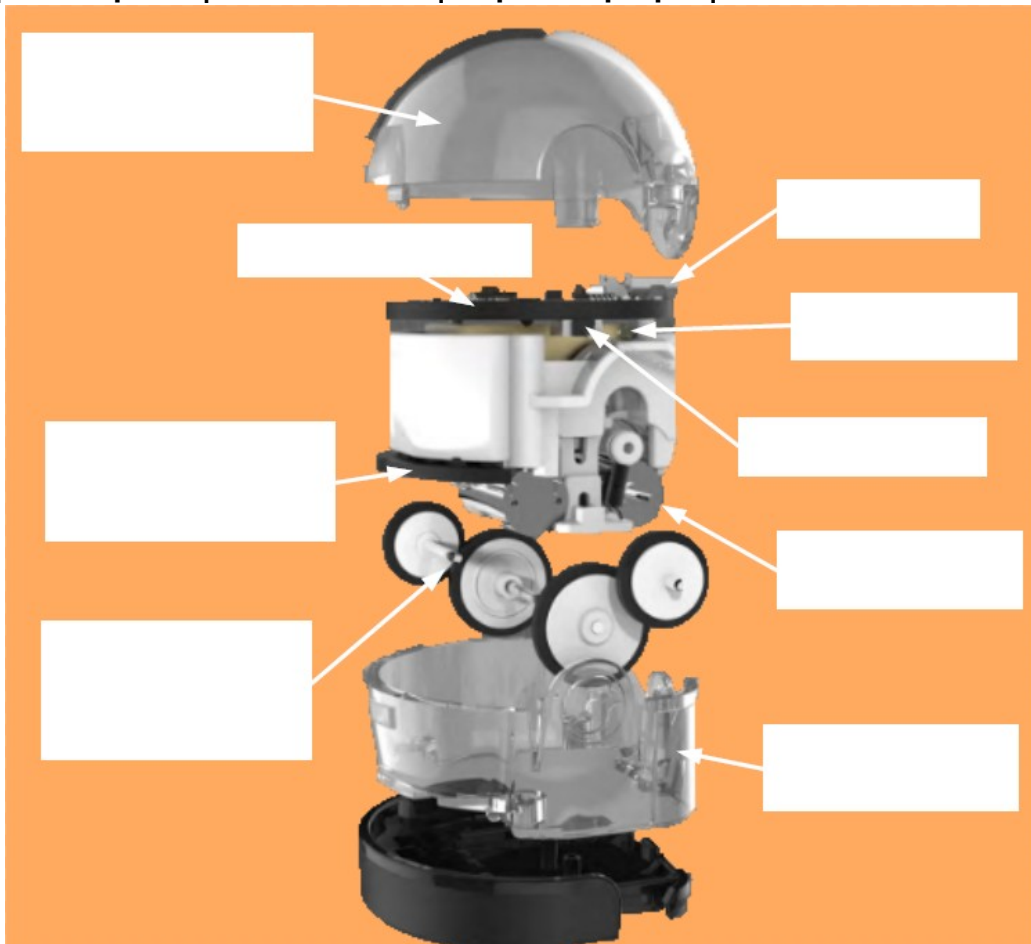
Ozobot ? C'est quoi ?

A. Les principaux composants du Ozobot

Définition

Compléter le schéma ci-dessous avec les **propositions** suivantes :

Coque supérieure | **Micro-contrôleur** | **Coque inférieure** | **Roues (transmission par friction)** | **Micro USB** | **Interrupteur** | **Batterie Li-Po** | **Capteur optique** | **Micro-moteurs**



Les composants du Ozobot



Beaucoup de ces robots sont utilisés dans les **usines**, les **entrepôts**, les **hôpitaux** et même les **restaurants**. Les premiers véhicules sans conducteur étaient des robots qui **suivaient des lignes**. Ils pouvaient suivre une ligne visible **peinte** ou **incrystée** dans le sol ou le **plafond**, ou bien suivre **un fil électrique dans le sol**. Le premier V.G.A. (**Véhicule à Guidage Automatique**, AGV en anglais) fut inventé dans les années 1950 et à l'époque c'était un simple wagon qui suivait un fil électrique dans le sol. Maintenant les V.G.A. sont utilisés dans presque chaque usine, et transportent les matériaux pour les **lignes d'assemblage**, les **marchandises dans les entrepôts**, mais aussi les **repas dans les restaurants** et les **médicaments dans les hôpitaux**.