




Aides à découper et à placer dans des enveloppes

<p style="text-align: center;">Une maison qui utilise la robotique <u>Partie 2</u></p> <p style="text-align: center;">Que faut-il mesurer pour calculer une vitesse ?</p> <p>La vitesse est le quotient d'une distance d par une durée t $v = d/t$, pour la mesurer, il faut donc mesurer la distance et la durée d'un parcours. Indique les instruments de mesure adaptés.</p> 	<p style="text-align: center;">Une maison qui utilise la robotique <u>Partie 2</u></p> <p style="text-align: center;">Que faut-il mesurer pour calculer une vitesse ?</p> <p>La vitesse est le quotient d'une distance d par une durée t $v = d/t$, pour la mesurer, il faut donc mesurer la distance et la durée d'un parcours. Indique les instruments de mesure adaptés.</p> 	<p style="text-align: center;">Une maison qui utilise la robotique <u>Partie 2</u></p> <p style="text-align: center;">Que faut-il mesurer pour calculer une vitesse ?</p> <p>La vitesse est le quotient d'une distance d par une durée t $v = d/t$, pour la mesurer, il faut donc mesurer la distance et la durée d'un parcours. Indique les instruments de mesure adaptés.</p> 
<p style="text-align: center;">Une maison qui utilise la robotique <u>Partie 1)d</u></p> <p>Acquérir permet de convertir et adapter une grandeur physique (position, vitesse, pression, intensité lumineuse...) en une grandeur électrique (signal). L'image de la grandeur physique est obtenue par une famille de constituants appelée capteur.</p> <p>Traiter gère les informations provenant de la partie Acquérir et est assuré par une carte électronique munie d'un microcontrôleur.</p> <p>Communiquer permet au robot aspirateur d'avertir (visuel, sonore,...) l'utilisateur sur le cycle du programme</p>	<p style="text-align: center;">Une maison qui utilise la robotique <u>Partie 1)d</u></p> <p>Acquérir permet de convertir et adapter une grandeur physique (position, vitesse, pression, intensité lumineuse...) en une grandeur électrique (signal). L'image de la grandeur physique est obtenue par une famille de constituants appelée capteur.</p> <p>Traiter gère les informations provenant de la partie Acquérir et est assuré par une carte électronique munie d'un microcontrôleur.</p> <p>Communiquer permet au robot aspirateur d'avertir (visuel, sonore,...) l'utilisateur sur le cycle du programme</p>	<p style="text-align: center;">Une maison qui utilise la robotique <u>Partie 1)d</u></p> <p>Acquérir permet de convertir et adapter une grandeur physique (position, vitesse, pression, intensité lumineuse...) en une grandeur électrique (signal). L'image de la grandeur physique est obtenue par une famille de constituants appelée capteur.</p> <p>Traiter gère les informations provenant de la partie Acquérir et est assuré par une carte électronique munie d'un microcontrôleur.</p> <p>Communiquer permet au robot aspirateur d'avertir (visuel, sonore,...) l'utilisateur sur le cycle du programme</p>