



**VoLAB**

95490 Vauréal

[www.volab.org](http://www.volab.org)

[contact@volab.org](mailto:contact@volab.org)

Apprendre - Partager - Créer - Collaborer

## Ressource numéro 3

Doc 1/2

### Robot Junior

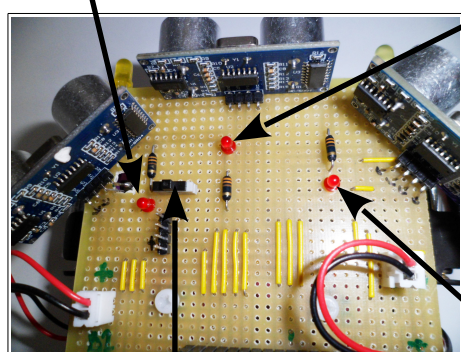
Comment développer un robot autonome ?

## Découverte des capteurs

Nous allons découvrir les capteurs à ultrason.

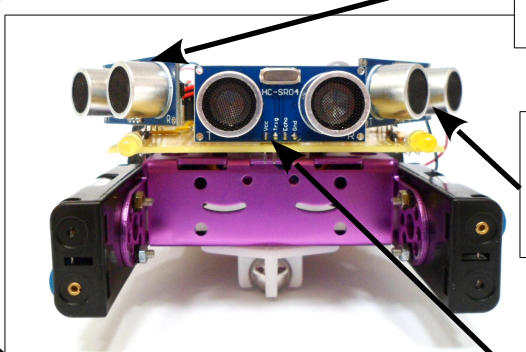
Led de contrôle gauche broche 31

Led de contrôle centrale broche 11



L'interrupteur Marche/Arrêt

Led de contrôle droite broche 23



**Le capteur à ultra-son droit**

Trig broche 21

Echo broche 25

**Le capteur à ultra-son gauche**

Trig broche 30

Echo broche 28

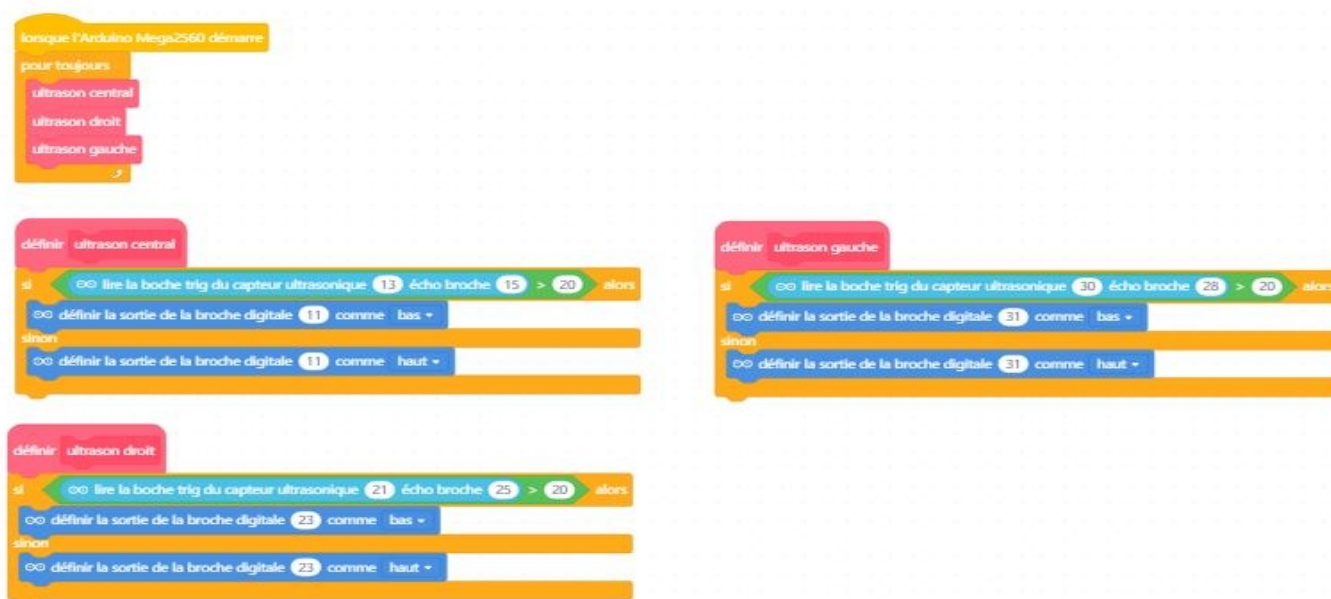
**Le capteur à ultra-son central**

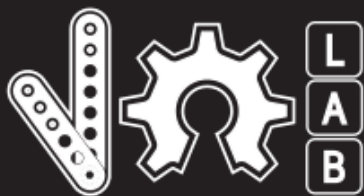
Trig broche 13

Echo broche 15

## Mesure des valeurs du capteur à ultra\_son

En changeant la valeur de la distance, nous pouvons tester le capteur en mettant un obstacle devant. La Led de contrôle du capteur s'allume. Sans obstacle, la Led s'éteint.





**VoLAB**

95490 Vauréal

[www.volab.org](http://www.volab.org)

[contact@volab.org](mailto:contact@volab.org)

Apprendre - Partager - Créer - Collaborer

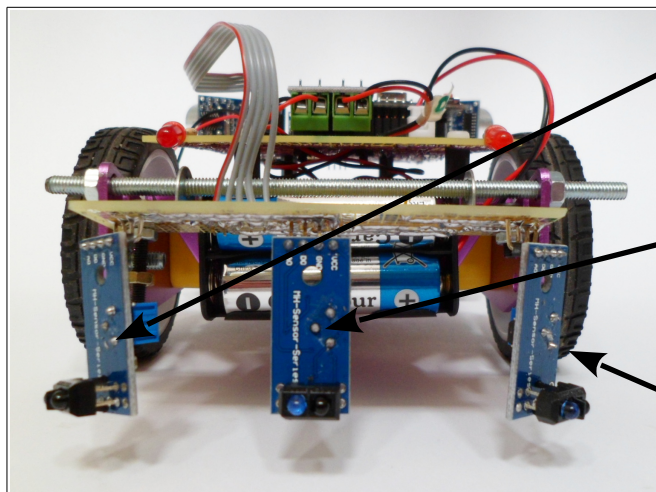
Ressource numéro 3  
Doc 2/2

Robot Junior

[Comment développer un robot autonome ?](#)

## Découverte des capteurs

Nous allons découvrir les capteurs à infrarouge.



Capteur InfraRouge arrière gauche  
Broche 22

Capteur InfraRouge arrière centre  
Broche 24

Capteur InfraRouge arrière droit  
Broche 26

### Utiliser les capteurs à infrarouge

Tester le capteur en mettant un obstacle devant. La Led de contrôle du capteur s'allume. Sans obstacle, la Led s'éteint.

