

3ème

Préparation du robot
Equilibrage des vitesses 2/2

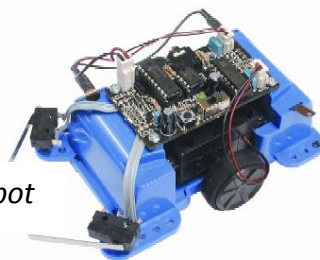
Date :

Robot n°.....

J'ai besoin d'un ordinateur

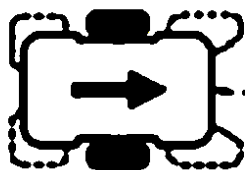
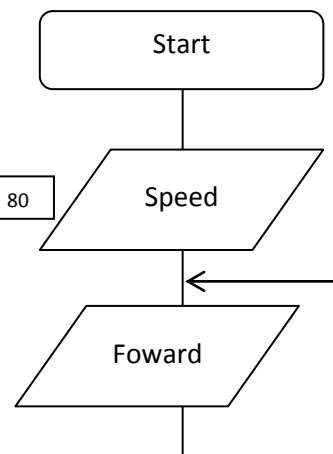
Mon programme pour régler cela

Mon Robot



80

80



Mon Robot ne va pas tout droit ☹

Objectif : Chaque roue dispose de son propre moteur. Les vitesses de rotation des 2 moteurs sont déséquilibrées

Questions :

- si le robot tourne à gauche, la vitesse de roue gauche tourne plus ou moins vite que la roue droite ?
.....
- si le robot tourne à droite , la vitesse de roue droite tourne plus ou moins vite que la roue droite ?
.....

A	B	C	D	E	F
Etape	Valeur de la vitesse de la roue droite initiale	Valeur de la vitesse de la roue gauche initiale	Essai Va t-il tout droit ?	Valeur de la roue droite modifiée à reporter dans la colonne B	Valeur de la roue droite modifiée à reporter dans la colonne C
1	80	80			
2					
3					
4					
5					
6					
7					
8					