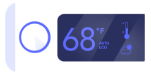
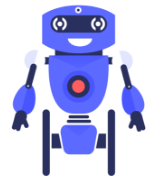
**Principe capteur/actionneur d’un objet connecté**



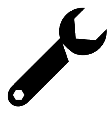
**Informatique embarquée**

**Monde extérieur**



***Capteurs*** *(entrées)*

*Contrôleur ou microcontrôleur*



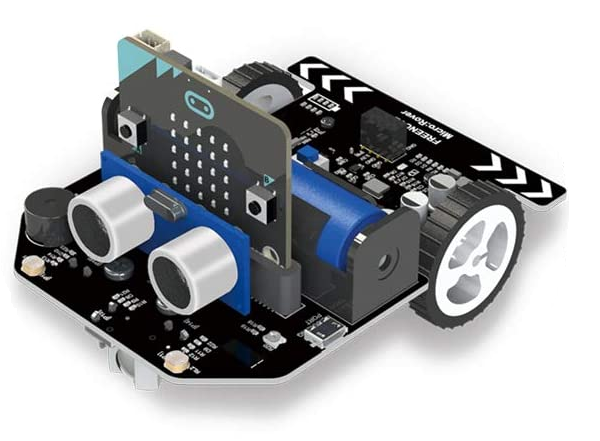
***Actionneurs*** *(sorties)*

***Qu’est-ce qu’un actionneur ?***  
  
***Des exemples :***

***Qu’est-ce qu’un capteur ?***  
  
***Des exemples :***

Pour un objet connecté, interaction avec un réseau (internet, réseau local…)  
Dans le cas où il y a une commande humaine directe, on parle d’une **interface homme/machine** (**IHM**)

**Exemple : Freenove MicroRover**   
Accès à la page robotique : <https://www.python-lycee.com/snt-robotique>



**ON/OFF**

**Branchement pour « flasher » la mémoire via câble micro-USB / USB**

**Batterie rechargeable**

**Carte micro-bit (contrôleur)**

**1**

**2**

**4**

**5**

**6**

**7**

**8**

**3**

**9**

**10**

***Capteurs :***

***Actionneurs :***

1  
  
2  
  
3  
  
4  
  
5  
  
6  
  
7  
  
8  
  
9  
  
10

Cellule  
photo-sensible

Dispositif  
ultra-son

Affichage LED rouge 55

Bouton pression A

Bouton pression B

Buzzer musical l

Moteur roue gauche

Dispositif  
LED RGB

Moteur roue droite

Code pour déverrouiller le document : SCHUSNT

« Traqueur » de motif