

Voici l'aspirateur robot
Neato 75



VUE DE DESSOUS

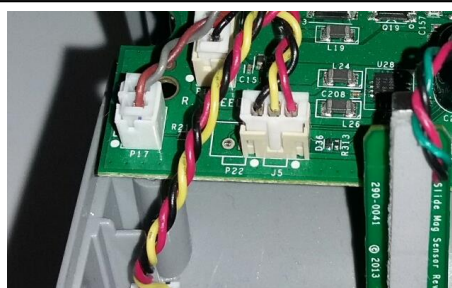


Roues d'entraînement avec moto-
réducteurs électriques

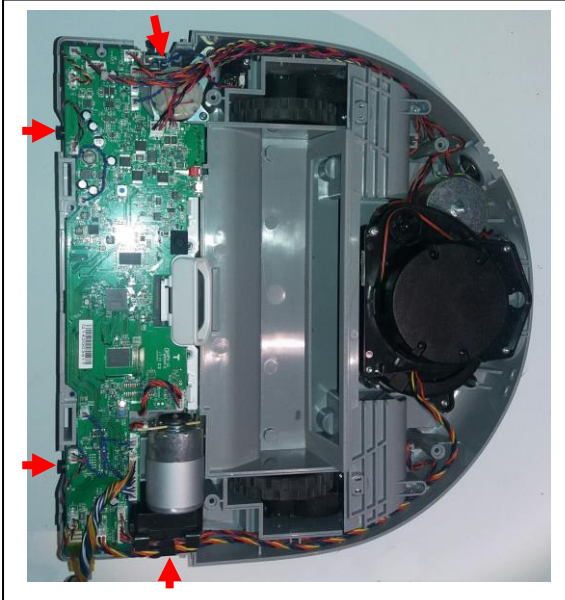
Capteur de Chute ou de
vide



Capteur de barrière par bande magnétique
(invisible de l'extérieur). Photo du capteur ci-
dessous.



LE PARE CHOC



Voici les capteurs
fin de course de
pare choc



Le pare choc s'emboîte sur l'aspirateur et pousse un des capteurs suivant l'endroit où il est en contact avec l'obstacle.

LE SYSTEME DE RECHARGEMENT



Base de rechargement



Batterie au lithium

LE LIDAR



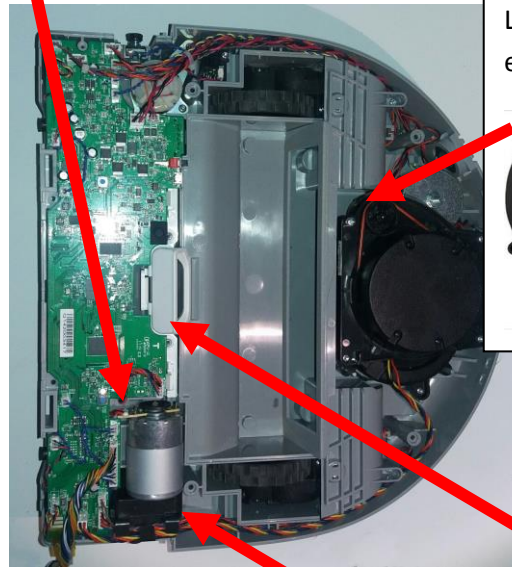
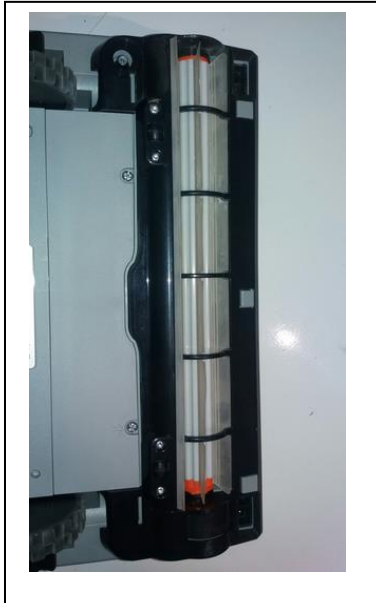
Vue intérieure du LIDAR



Le lidar renvoie 360 mesures de distances à la fréquence de 5 Hz. C'est-à-dire 5 fois par secondes. Le capteur tourne à la vitesse de 300 trs/min. C'est-à-dire que l'on a une mesure tous les degrés de rotation.

LA BROSSE ROTATIVE ET SYSTEME D'ASPIRATION

Moteur de la brosse rotative



Le système d'aspiration est caché sous le LIDAR



Moteur Aspirateur Neato
Code de Produit : RB-000411

Carte électronique de traitement des entrées/sorties

Fils qui transmettent les ordres aux moteurs

LE BAC A SALETES



Fiche RESSOURCE : « Éclairage automatique - Schéma fonctionnel »



**ATTENTION ceci n'est qu'un
EXEMPLE de SCHÉMA...
NE PAS RECOPIER BÊTEMENT !**



Le schéma fonctionnel permet de visualiser les différentes fonctions du système.
Chaque fonction technique participe à la fonction d'usage du système
Pour chaque fonction technique il faut trouver une solution technique

*Fonction d'usage
du système*

Fonction technique

Solution technique

Éclairer un couloir
quand une personne arrive et qu'il fait sombre

