

## 2°) Situation

L'escalator doit se mettre en route dès qu'une personne est détectée en bas. Lorsque la personne est en haut, au bout d'une minute, l'escalator doit s'arrêter.

Capteur de présence



**Le capteur envoie en permanence une information codée sous la forme de 0 ou 1.**

**0** lorsqu'il n'y a **aucune présence**.

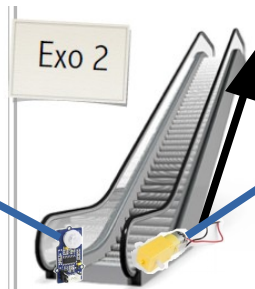
**1** lorsqu'il y a **une présence**.

**Permet de vérifier si il y a une présence en Bas.**

lire la broche numérique = 1

**Permet de vérifier si il n'y a aucune présence en Bas.**

lire la broche numérique = 0



Moteur



**Le moteur reçoit un ordre sous la forme de METTRE EN MARCHE ou ARRETER.**

**Permet de METTRE EN MARCHE l'escalator.**  
Il faut définir sur quel port brancher le matériel.

METTRE EN ROUTE

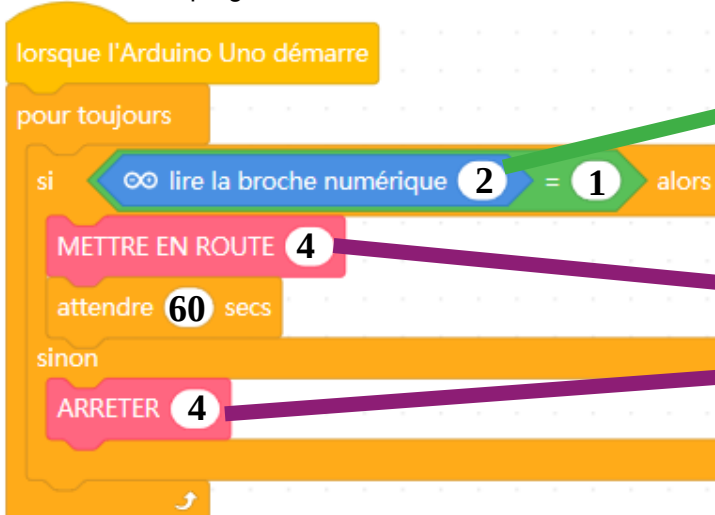
**Permet d'ARRETER l'escalator.**  
Il faut définir sur quel port brancher le matériel.

ARRETER

2°) Compléter les informations manquantes dans les zones blanches du programme.

3°) Ouvrir le fichier « Situation2 » avec Mblock en ligne et reconstituer le programme.

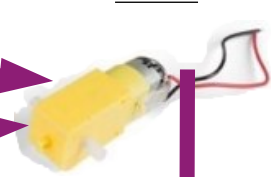
Le programme



Le capteur de présence



L'actionneur le moteur



L'automate Arduino

