

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



Moteur

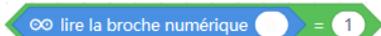


Le capteur envoie en permanence **une information** codée sous la forme de 0 ou 1.

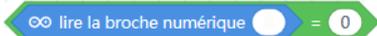
0 lorsqu'il n'y a **aucune présence**.

1 lorsqu'il y a **une présence**.

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



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



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

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



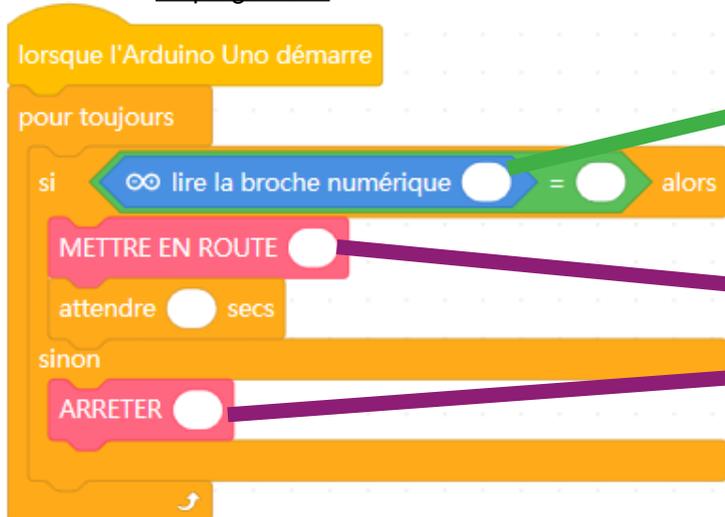
Permet d'ARRETER l'escalator.
Il faut définir sur quel port brancher le matériel.



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

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

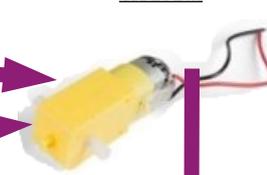
Le programme



Le capteur de présence



L'actionneur le moteur



L'automate Arduino

