

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**.

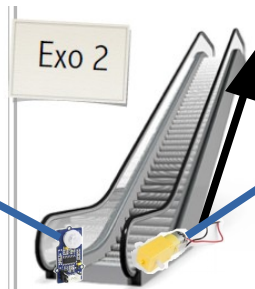
1 lorsqu'il y a **une présence**.

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

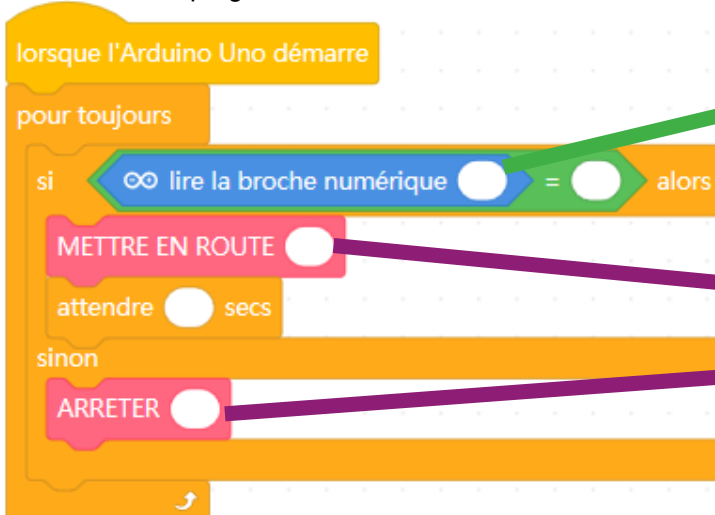
Permet d'ARRETER l'escalator.
Il faut définir sur quel port brancher le matériel.

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.

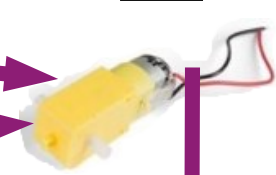
Le programme



Le capteur de présence



L'actionneur le moteur



L'automate Arduino

