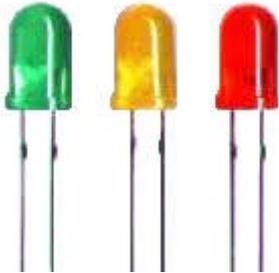
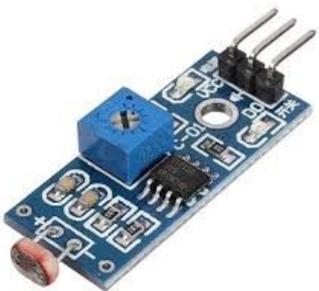


Les actionneurs de la maquette	
Désignation	Conditions d'utilisation et commandes MBlock
<p><b>MOTEUR</b></p> 	<p>Le moteur est connecté aux broches 3 et 12.</p> <p>La broche 3 sert à régler sa vitesse : 0 moteur arrêté, 255 moteur à pleine puissance.</p> <p>envoyer sur la broche PWM 3 la valeur 0 ↔ 255</p> <p>La broche 12 permet de définir le sens de fonctionnement du moteur pour ouvrir (<b>bas</b>) ou fermer (<b>haut</b>) le portail.</p> <p>mettre l'état logique de la broche 12 à bas ↔ haut</p>
<p><b>FEU TRICOLORE</b></p> 	<p>La diode rouge est connectée à la broche 8, la diode orange à la broche 9, la diode verte à la broche 10.</p> <p>Elles s'allument à l'état <b>Haut</b> et s'éteignent à l'état <b>Bas</b>.</p> <p>Diode allumée</p> <p>Diode éteinte</p> <p>mettre l'état logique de la broche 9 à haut</p> <p>mettre l'état logique de la broche 9 à bas</p>
<p><b>EMETTEUR INFRA ROUGE</b></p> 	<p>L'émetteur infra rouge est connecté à la broche 1, il doit toujours être activé</p> <p>Emetteur activé</p> <p>mettre l'état logique de la broche 1 à haut</p>
<p><b>ECLAIRAGE EXTERIEUR BLANC</b></p> 	<p>La diode blanche est connectée à la broche 11.</p> <p>Elle s'allume à l'état <b>Haut</b> et s'éteint à l'état <b>Bas</b>.</p> <p>Diode allumée</p> <p>Diode éteinte</p> <p>mettre l'état logique de la broche 11 à haut</p> <p>mettre l'état logique de la broche 11 à bas</p>

### Les capteurs de la maquette

Désignation	Conditions d'utilisation et commandes MBlock
<b>CAPTEURS FIN DE COURSE OUVERT ET FERME</b> 	<p>Les capteurs fin de course sont connectés aux broches 6 (portail entièrement ouvert) et 7 (portail entièrement fermé). Les deux capteurs transmettent la valeur 0 lorsqu'ils sont activés (touchés par la porte) et 1 dans le cas contraire.</p> <pre> si l'état logique de la broche 6 = 0 alors   Le portail est-il entièrement ouvert ?  si l'état logique de la broche 7 = 0 alors   Le portail est-il entièrement fermé ?           </pre>
<b>RECEPTEUR INFRA ROUGE : DETECTION D'OBSTACLE</b> 	<p>Le récepteur infra rouge est connecté à la broche 2. Il transmet la valeur 0 si aucun obstacle n'est détecté (le faisceau n'est pas coupé), et 1 si un obstacle est détecté (faisceau coupé).</p> <pre> si l'état logique de la broche 2 = 1 alors   ...  si l'état logique de la broche 2 = 0 alors   ...           </pre>
<b>BOUTONS POUSSOIRS EXTERIEUR ET INTERIEUR</b> 	<p>Les boutons poussoirs sont connectés aux broches 4 (extérieur) et 5 (intérieur). Les deux capteurs transmettent la valeur 1 lorsqu'ils sont activés (l'utilisateur appuie sur le bouton) et 0 dans le cas contraire.</p> <pre> si l'état logique de la broche 4 = 1 alors   ...  si l'état logique de la broche 5 = 1 alors   ...           </pre> <p>Les boutons sont-ils activés ?</p>
<b>CAPTEUR DE LUMINOSITE</b> 	<p>Le capteur de luminosité est connecté à la broche 13. Il transmet la valeur 1 si la lumière n'est pas détectée, et 0 si la lumière est détectée.</p> <pre> si l'état logique de la broche 13 = 1 alors   ...  si l'état logique de la broche 13 = 0 alors   ...           </pre>