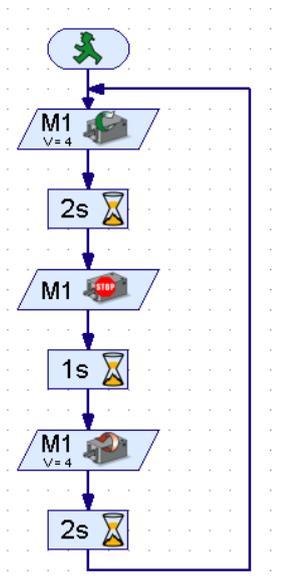
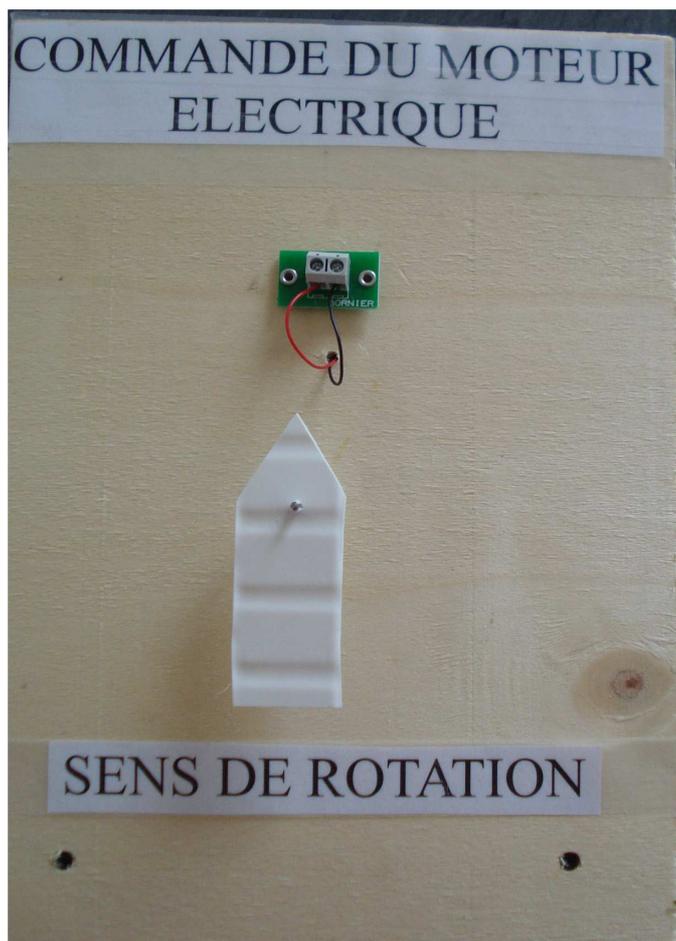


Phase Projet 2

Programmation - Organigramme

	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y											
1	S13	Thème de séquence												Problématique																						
2		Projet 1												Recherches de solutions																						
3	Compétences												Thématiques du programme												Connaissances											
4	CT 1.3 ▶ Rechercher des solutions techniques à un problème posé, expliciter ses choix et les communiquer en argumentant.												DIC.15 Imaginer des solutions pour produire des objets et des éléments de programmes informatiques en réponse au besoin.												Design. Innovation et créativité. Veille. Représentation de solutions (croquis, schémas, algorithmes). Réalité augmentée. Objets connectés.											
5																																				
6	CT 1.4 ▶ Participer à l'organisation et au déroulement de projets.												DIC.14 Participer à l'organisation de projets, la définition des rôles, la planification (se projeter et anticiper) et aux revues de projet.												Organisation d'un groupe de projet, rôle des participants, planning, revue de projets.											
7																																				
8	CT 2.1 ▶ Identifier un besoin et énoncer un problème technique, identifier les conditions, contraintes (normes et règlements) et ressources correspondantes.												DIC.11 Identifier un besoin (biens matériels ou services) et énoncer un problème technique.												Besoin, contraintes, normalisation.											
9													DIC.12 Identifier les conditions, contraintes (normes et règlements) et ressources correspondantes, qualifier et quantifier simplement les performances d'un objet technique existant ou à créer.												Principaux éléments d'un cahier des charges.											
10	CT 2.5 ▶ Imaginer des solutions en réponse au besoin.												DIC.15 Imaginer des solutions pour produire des objets et des éléments de programmes informatiques en réponse au besoin.												Design. Innovation et créativité. Veille. Représentation de solutions (croquis, schémas, algorithmes). Réalité augmentée. Objets connectés.											
11																																				





TECHNOLOGIE 4 EME S14 - ACTIVITE 3

CT 1.3 - CT 1.4 - CT 2.1 - CT 2.5

PHASE PROJET 2

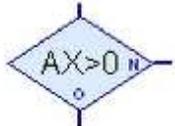
4EME

Séquence 14

Fiche élève
Page 1/2

NOM : _____ Prénom : _____ Classe : _____

LES OUTILS



Pour paramétrer un module de sortie, cliquez droit sur le bloc concerné :



Diagram showing the configuration of a motor output module. A central window titled "Sortie Moteur:" is shown with the following settings:

- Entrée Moteur: M1 (selected)
- Image: Moteur (selected)
- Interface / Extension: IF1
- Vitesse (1..8): 8
- Action: Droite (selected)

Arrows point from the motor block in the top right to the configuration window, and from the window to two empty boxes on the right.



ou



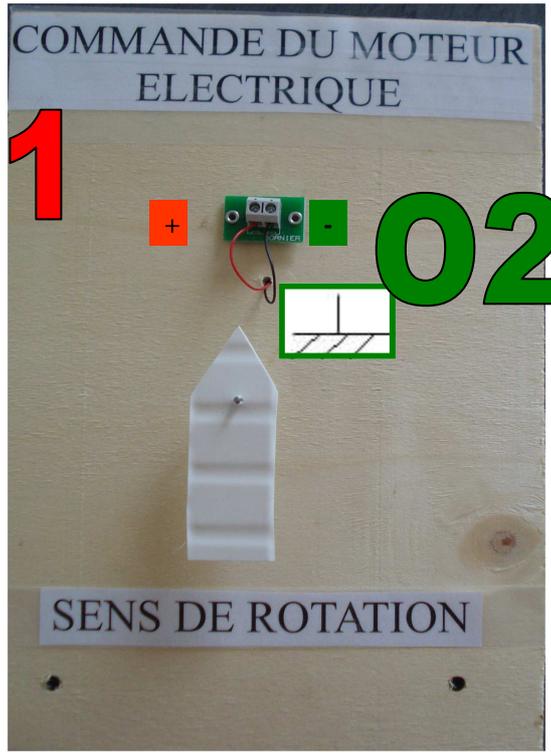
A compléter

SORTIE S - M1



ROBOT TX

01



02



TECHNOLOGIE 4 EME S14 - ACTIVITE 3

CT 1.3 - CT 1.4 - CT 2.1 - CT 2.5

PHASE PROJET 2

4EME

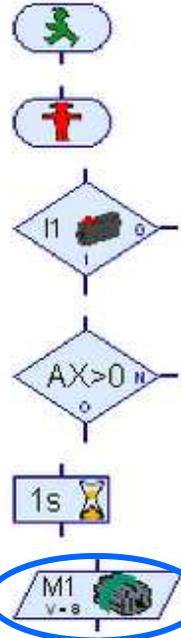
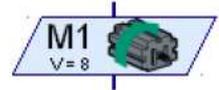
Séquence 14

Fiche élève
Page 1/2

NOM : _____ Prénom : _____ Classe : _____

LES OUTILS

Pour paramétrer un module de sortie, cliquez droit sur le bloc concerné :



Sélectionnez le repère de branchement sur l'interface

Sélectionnez le type d'actionneur que vous voulez commander

Faites les réglages nécessaires (ici dans cet exemple la vitesse de rotation du moteur de 1 à 8)

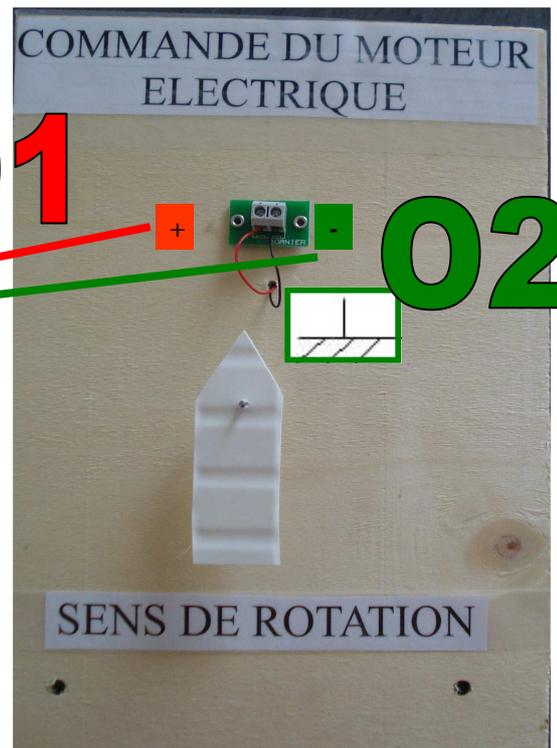
Sélectionnez le type d'action que vous voulez affecter à votre actionneur

CORRIGE

SORTIE S - M1



ROBOT TX



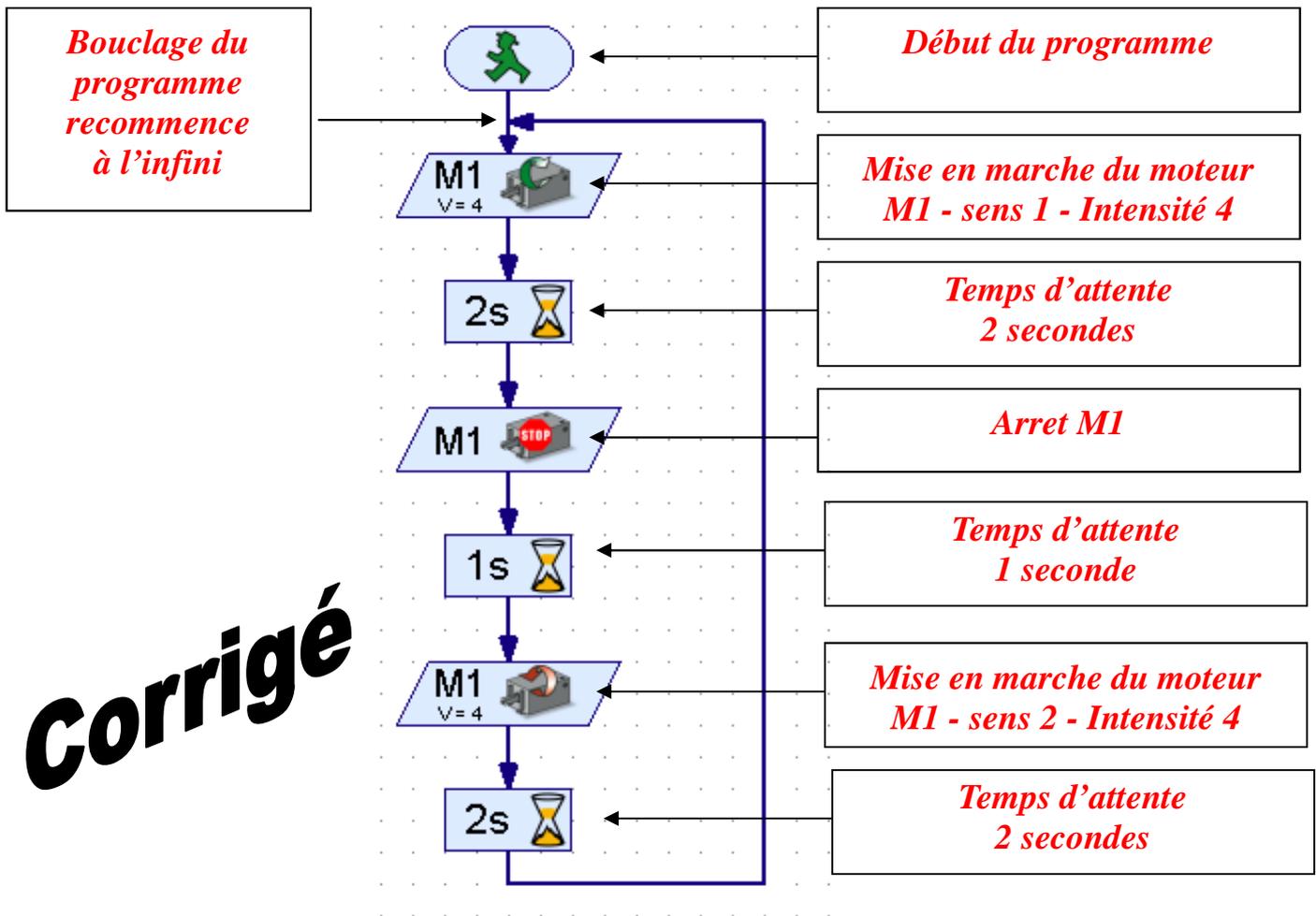
01 02



NOM : _____ Prénom : _____ Classe : _____

Interface Robo TX Controller Fischertechnik :

Travail 1 : Réaliser le programme suivant :



Travail 2 : Simuler le programme sur l'interface :

programme et transférer le

Après la mise en route - Expliquer le fonctionnement du système :

Le moteur M1 se met en marche pendant 2 s dans le sens 1, puis s'arrête pendant 1 s, puis se met en marche dans le sens 2 pendant 2 s. Le programme recommence à l'infini.

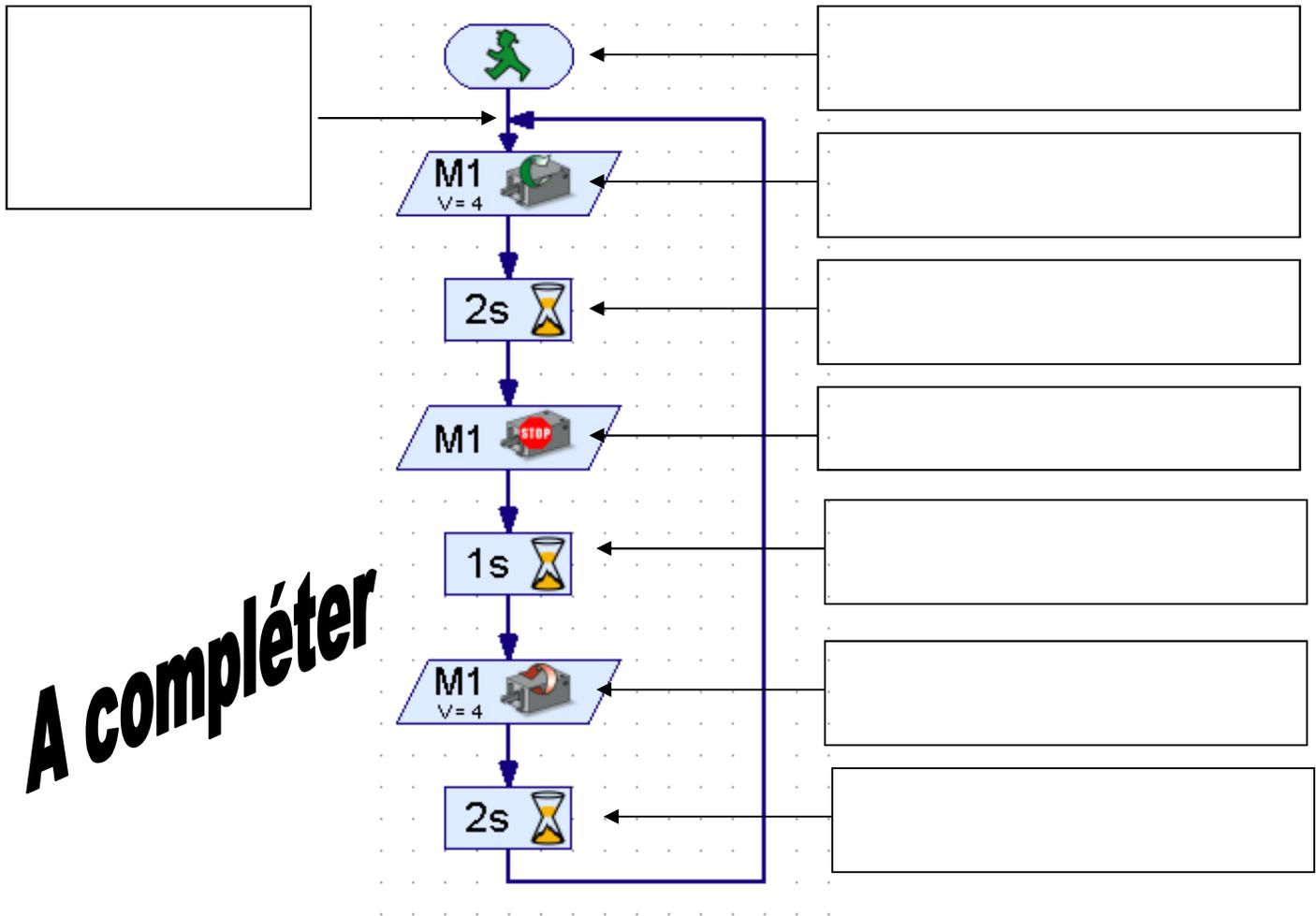
Travail 3 : Enregistrer votre fichier robo pro sous le nom TEST MOTEUR.rpp :



NOM : _____ Prénom : _____ Classe : _____

Interface Robo TX Controller Fischertechnik :

Travail 1 : Réaliser le programme suivant :



Travail 2 : Simuler le programme et transférer le programme sur l'interface :

Après la mise en route - Expliquer le fonctionnement du système :

Travail 3 : Enregistrer votre fichier robo pro sous le nom TEST MOTEUR.rpp :