



AVANCER

But du programme : se déplacer en avant pendant cinq secondes puis s'arrêter.

Notion de programmation abordée : utilisation des commandes d'activation et de désactivation des sorties, utilisation d'un temps d'attente.

Synoptique :

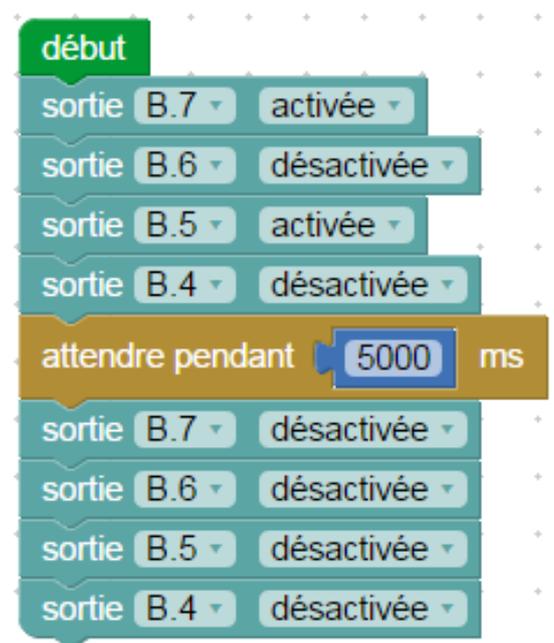


Commentaire :

<http://www.a4telechargement.fr/MiniRobot/D-MR.pdf>

Dès la mise sous tension, le programme commence à être exécuté à partir de l'instruction « début » ; L'activation de la sortie B7 et la désactivation de la sortie B6 déclenche le déplacement en marche avant du premier moteur. L'activation de la sortie B5 et la désactivation de la sortie B4 déclenche le déplacement en marche avant du second moteur. Et ce pendant une durée de 5000 ms (5 s). La désactivation de toutes les sorties provoque l'arrêt du robot mobile.

Diagramme de programmation :



SUR LE LOGICIEL.

