



# Découverte du pilotage du PLATEFORME ELEVATRICE

*/DOSSIER A4technologie – Programmation EDITOR6*

	<b>DOSSIER N° de page</b>	Instructions à suivre...
<b>îlot 1</b>	P. 31 idem Portail Coul.	<b>Objectif</b> : activer le voyant lumineux sous l'impulsion du Bouton Poussoir Bas
<b>îlot 2</b>	p. 30 idem Portail Coul.	<b>Objectif</b> : faire clignoter le voyant lumineux avec une période de 6 secondes indéfiniment.
<b>îlot 3</b>	p.12 & 13	<b>Objectif</b> : activer un moteur dans un sens puis dans l'autre pour enfin s'arrêter.
<b>îlot 4</b>	p.16	<b>Objectif</b> : Contrôler le sens de moteur selon les deux BP_Haut et BP_Bas
<b>îlot 5</b>	p.24	<b>Objectif</b> : Utilisation des sous-fonctions pour simplifier le programme et piloter la plateforme en monter et descente à l'aide des BP.
<b>îlot 6</b>	p.17	<b>Objectif</b> : Pilotage de la plateforme indépendamment des BP_Haut et Bas ainsi que de celui de la nacelle,
<b>îlot 7</b>	P.40	<b>Objectif</b> : Monter/Descendre avec application bluetooth sur commande par smartphone.

## Tableau d'affectation des entrées et sorties Plateforme élévatrice

ES	Module de communication pour entrées / sorties numériques	Broche Blockly	Etiquette Blockly
7	Communication Bluetooth envoi de données	C.7	BLTH_TX
6	Communication Bluetooth réception de données	C.6	BLTH_RX
EN	Modules capteurs pour entrées numériques		
5	(libre)	C.5	
4	Bouton poussoir nacelle	C.4	BP_Nacelle
3	Bouton poussoir haut	C.3	BP_Haut
2	Capteur de fin de course de montée de la plate-forme	C.2	FDC_Haut
1	Capteur de fin de course de descente de la plate-forme	C.1	FDC_Bas
0	Bouton poussoir bas	C.0	BP_Bas
EA	Modules capteurs pour entrées analogiques		
3	(libre)	A.3	
2	(libre)	A.2	
1	(libre)	A.1	
0	(libre)	A.0	
SN	Modules actionneurs sorties numériques		
7	Connecté à la broche MOTA-2 de la carte contrôle moteur	B.7	Moteur_A2
6	Connecté à la broche MOTA-1 de la carte contrôle moteur	B.6	Moteur_A1
5	(libre)	B.5	
4	(libre)	B.4	
3	(libre)	B.3	
2	(libre)	B.2	
1	(libre)	B.1	
0	Module voyant lumineux	B.0	Voyant_Lumineux

# Programmation TEST pour l'îlot n°1 en DÉMONSTRATION

PICAXE Editor 6.0.9.3

Fichier Principal Simuler PICAXE

Nouveau Nouveau Organigramme Nouveau Blockly Ouvrir Enregistrer Couper Copier Coller Imprimer PDF Zoom avant Zoom arrière Zoom 100% Grille Son Vérifier Exécuter Presse-papiers Impression rapide Conversion Syntaxe Télécharger

Explorateur d'espace de travail

Configuration  
Type de PICAXE  
PICAXE-28X2  
Afficher plus de types de PICAXE  
Vérifier le type de PICAXE connecté  
Table d'entrées / sorties  
Port de communication  
None available  
Actualiser les ports COM  
Configurer et tester  
Gestionnaire des périphériques  
Simulation  
PICAXE-28X2  
Options de simulation

Simulation

<input type="checkbox"/> RST	<input type="checkbox"/> B.7
<input type="checkbox"/> A.0	<input type="checkbox"/> B.6
<input type="checkbox"/> A.1	<input type="checkbox"/> B.5
<input type="checkbox"/> A.2	<input type="checkbox"/> B.4
<input type="checkbox"/> A.3	<input type="checkbox"/> B.3
<input type="checkbox"/> RXD	<input type="checkbox"/> B.2
<input type="checkbox"/> A.4	<input type="checkbox"/> B.1
<input type="checkbox"/> 0V	<input type="checkbox"/> B.0
<input type="checkbox"/> RES	<input type="checkbox"/> V+
<input type="checkbox"/> RES	<input type="checkbox"/> 0V
<input type="checkbox"/> C.0	<input type="checkbox"/> C.7
<input type="checkbox"/> C.1	<input type="checkbox"/> C.6
<input type="checkbox"/> C.2	<input type="checkbox"/> C.5
<input type="checkbox"/> C.3	<input type="checkbox"/> C.4

Simulation

Numérique Valeurs

Puce PICAXE: PICAXE-28X2 Port de communication: Aucun disponible

Prg01-MeM\_GYROPHARE.xml

Sorties  
Entrées  
Délais  
Boucles  
Variables  
Maths  
Procédures  
Tâches  
Moteurs  
Liaison série  
Avancé  
Extension

Programation pour îlot 1  
nom de fichier : Prg01-MeM\_GYROPHARE.xml

début

répéter indéfiniment

faire

si entrée BP\_Bas est activée

faire

sortie GYROPHARE activée

sinon

sortie GYROPHARE désactivée

C0

B0

B0

v1.3.4

Explorateur de code

Mémoire