



Découverte du pilotage du PLATEFORME ELEVATRICE

/DOSSIER A4technologie – Programmation EDITOR6

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

Configuration

- Type de PICAXE: PICAXE-28X2
- Port de communication: None available
- Simulation: PICAXE-28X2

Simulation

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

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

Programmation 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