



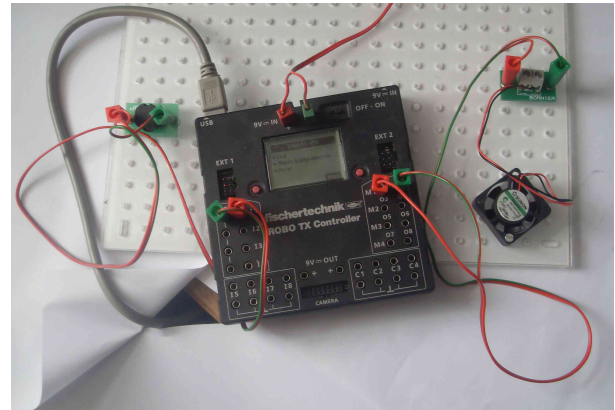
Interface programmable fischertechnik



LOGICIEL ROBO PRO



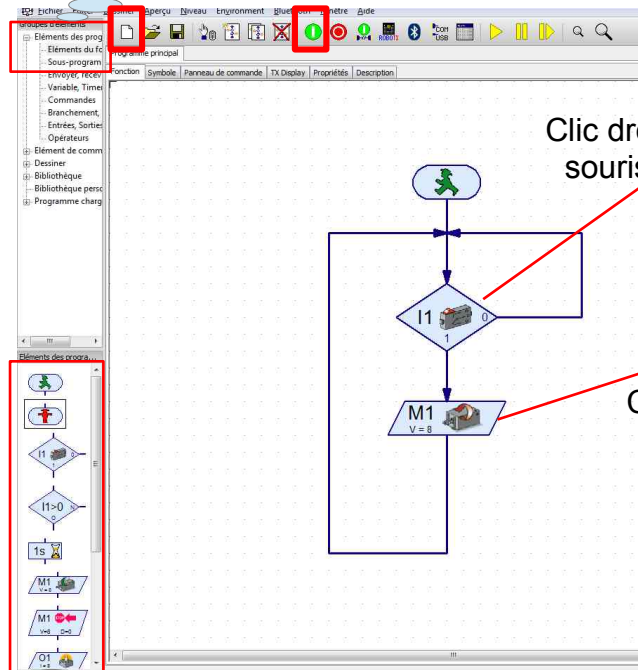
1) Je souhaite allumer le ventilateur lorsque j'appuie sur le bouton poussoir.



Version 1 Faire un nouveau programme.



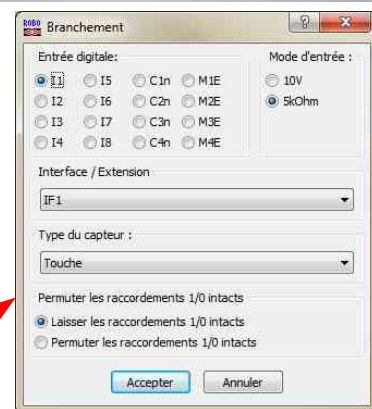
Cliquer sur
éléments du programme



Clic droit
souris

Clic droit
souris

Choisir les éléments
Du programme



Démarrer le programme en mode online.



Que se passe t il quand j'appuie sur le bouton poussoir ?

Une fois le ventilateur allumé, comment puis je l'éteindre ?

**Version 2****Faire un nouveau programme.**

Cliquer sur
éléments du programme

ROBO Pro - [programme ventilateur version 2]

Menu: Fichier, Edit, Dessiner, Aperçu, Niveau, Environment, Bluetooth, Fenêtre, Aide

Barre d'outils: Fonct, Symbole, Panneau de commande, TX Display, Propriétés, Description

Éléments des programmes:

- Éléments des programmes
- Éléments du programme
- Sous-programme
- Envoyer, recevoir
- Variable, Timer
- Commandes
- Branchement
- Entrées, Sorties
- Opérateurs
- Élément de commande
- Dessiner
- Bibliothèque
- Bibliothèque personnelle
- Programme chargé

Éléments des programmes (détail):

- Pushbutton (I1)
- Motor (M1)
- Timer (1s)
- Comparison (I1 > 0)

Diagramme de programmation:

```
graph TD
    Start(( )) --> I1{I1}
    I1 --> M1_8[M1 V=8]
    M1_8 --> I1
    I1 --> M1_0[M1]
    M1_0 --> I1
```

Sortie Moteur (M1):

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

Sortie Moteur (M1):

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

Branchement:

- Entrée digitale: IF1
- Mode d'entrée: 20V
- Type de capteur: Touche

Clic droit souris

Choisir les éléments Du programme

Démarrer le programme en mode online.

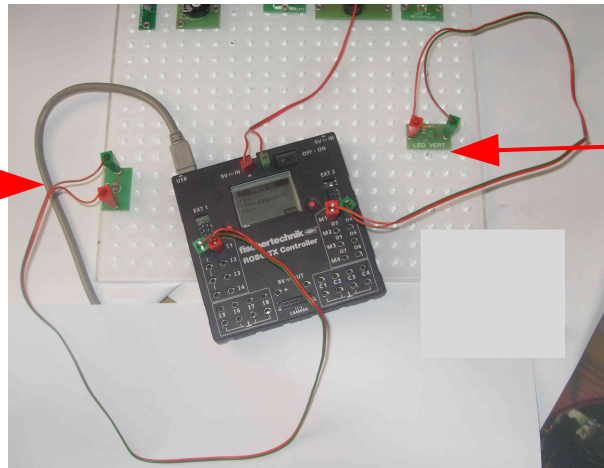
Que se passe-t-il quand j'appuie sur le bouton poussoir?

Une fois le ventilateur allumé, comment puis-je l'éteindre?



2) Je souhaite allumer la LED verte lorsqu'il n'y a pas assez de lumière dans la pièce

Capteur LDR
Il n'y a pas de sens



LED VERTE
Attention au sens
Le + est le fil rouge

The screenshot shows the ROBO Pro software interface. The main workspace displays a logic program with a decision diamond labeled $I1 > 3000$. If the condition is true, it triggers output O1 (a green LED). If false, it triggers output O2 (a red LED). The program is connected to a ROBO TX Controller via USB.

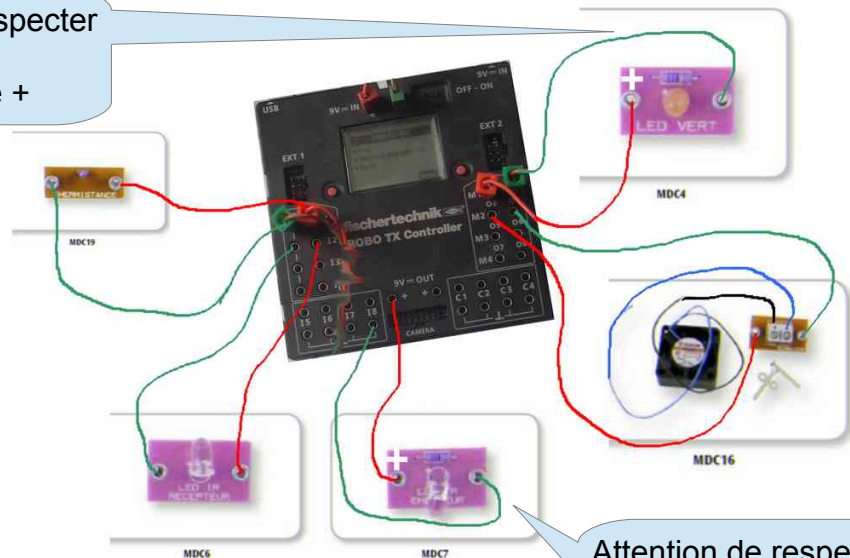
Two configuration windows are open:

- Test de l'interface:** This window shows the configuration for the ROBO TX Controller. The 'Entrées / sorties' tab is active. Input 11 is configured as 'Analogique 5kOhm (NTC, ...)'. The 'Etat de l'interface' section shows 'Raccordement: En cours' and 'Interface: USB/EM9 #00000000 (ROBO TX Controller)'.
- Branchement:** This window shows the configuration for the LDR sensor. The 'Entrée analogique' is set to pin 11. The 'Mode d'entrée' is set to '10V'. The 'Type du capteur' is set to 'Résistance Photo'. The 'Condition' is set to 'Valeur analogique > 3000'. The 'Permuter les raccordements O/N' option is checked, and 'Laisser les raccordements O/N intacts' is selected.

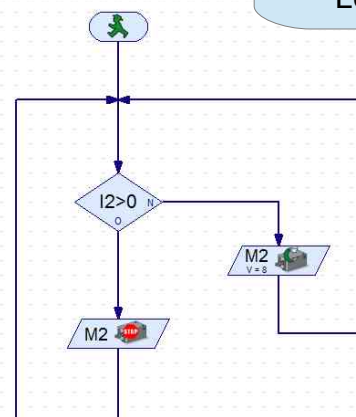
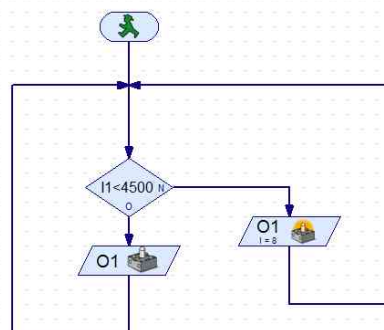
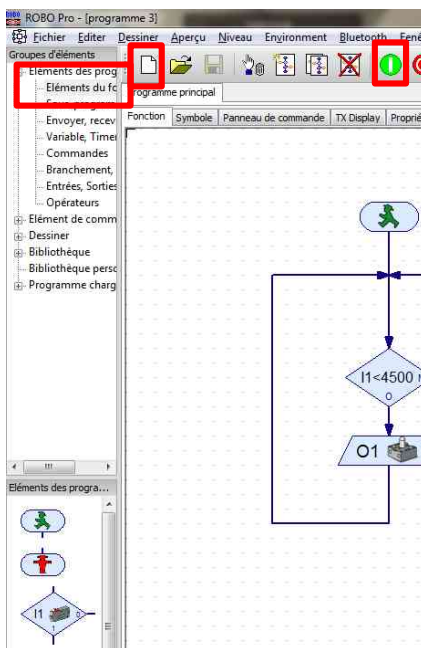


3) Je souhaite allumer la LED verte lorsque la température baisse et allumer le ventilateur lorsque quelqu'un passe dans le rayon infrarouge des LED émettrice et réceptrice

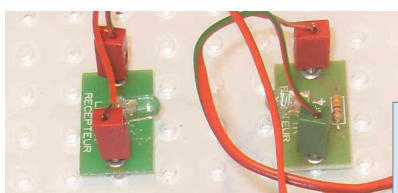
Attention de respecter
Le sens
Le + sur le +



Attention de respecter
Le sens
Le + sur le +



Il suffit de mettre la
Thermistance entre ses doigts
Pour remonter la température



Il suffit de mettre le doigt
Entre les LED pour simuler
Le passage

