**Séquence N°2 Le réglage du portail battant automatisé**

**Comment arrêter l’ouverture et la fermeture du vantail au bon endroit ?**

**Les supports de travail** : la maquette avec ses modules Autoprog® et le document ressource n°2.

|  |  |
| --- | --- |
|  | Moteur  Cames  MC900252277[1]  Bras articulé |
| Vue arrière maquette | Mécanisme bras articulé - cames |

**Séance 1  Constater le dysfonctionnement du portail battant**

**1.** Allumez le boîtier AutoProg® et le module moteur (bouton **OFF/ON**).

**2.** Appuyez sur le bouton-poussoir extérieur pour ouvrir le vantail.

**3.** Décrivez la situation dans laquelle se trouve le vantail du portail battant lorsqu’il est immobilisé.

………………………………………………………………………………………………………………………….......

………………………………………………………………………………………………………………………….......

**4.** Recherchez la raison pour laquelle le vantail ne s’ouvre pas complètement.

………………………………………………………………………………………………………………………….......

………………………………………………………………………………………………………………………….......

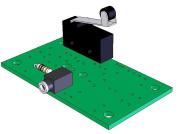
**5.** Précisez le rôle respectif des capteurs fin de course (haut et bas).

………………………………………………………………………………………………………………………….......

**6.** Observez sur la maquette le fonctionnement du microrupteur et notez-le ci-dessous.

………………………………………………………………………………………………………………………….......

………………………………………………………………………………………………………………………….......



Tige ou levier du microrupteur

Microrupteur

………………………………………………………………………………………………………………………….......

**Séance 2  Régler correctement l’ouverture et la fermeture du vantail**

**1.** Réglez la position de la came mal réglée et testez le fonctionnement du vantail.

**2.** Notez la procédure de réglage du capteur fin de course haut afin que le vantail s’ouvre correctement.

………………………………………………………………………………………………………………………….......

………………………………………………………………………………………………………………………….......

**3.** En vous aidant du document ressource n° 2, désignez et nommez sur la photo ci-dessous le composant du module moteur qui permet d’augmenter ou de diminuer la vitesse de déplacement du vantail.

………………………………………………………………………………………………………………………….......

………………………………………………………………………………………………………………………….......

|  |  |
| --- | --- |
| Module moteur |  |
| Vue arrière maquette - pilier |  |

**4.** Réglez à l’aide d’un tournevis plat la vitesse de déplacement du vantail pour qu’il s’ouvre ou se ferme en moins de 6 secondes.

**5.** Dans le tableau ci-dessous, précisez pour chaque système automatisé à quoi servent le ou les capteurs.

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Système d’arrosage avec sonde** | **Système d’Alarme de maison** | **Station  météorologique** | **Aspirateur robot** |
| AROSOTO  en situ 1 | V-HAM06WS 02 | P30_LCF_300dpi_WD9541F-IT-S-BL_d |  |
| *Le capteur du système*  *d’arrosage détecte le taux*  *d’humidité de la terre* | Les capteurs………..….  ......................................  ......................................  ......................................  ...................................... | Les capteurs…….….……  .........................................  .........................................  .........................................  ......................................... | Les capteurs….………….  .........................................  .........................................  .........................................  ......................................... |