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

**CORRIGÉ**

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

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

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

On observe que le vantail ne s’ouvre pas complètement.

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

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

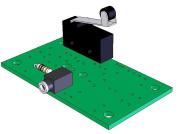
Le capteur fin de course haut n’est pas bien positionné.

**5.** Précisez le rôle respectif des capteurs fin de course (droit et gauche).

Les capteurs de fin de course (haut et bas) servent à détecter la position du vantail lors de l’ouverture ou de la fermeture.

**6.** Observez sur la maquette le fonctionnement des microrupteurs et notez-le ci-dessous.

Les microrupteurs détectent la position de la came grâce à une tige ou levier. Lorsque le contact de l’interrupteur est fermé, il envoie un signal à la partie commande (boîtier AutoProg®).



Tige ou levier du microrupteur

Microrupteur

**CORRIGÉ**

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

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

Il faut dévisser légèrement la vis de la came du haut (vantail droit) et la faire coulisser.

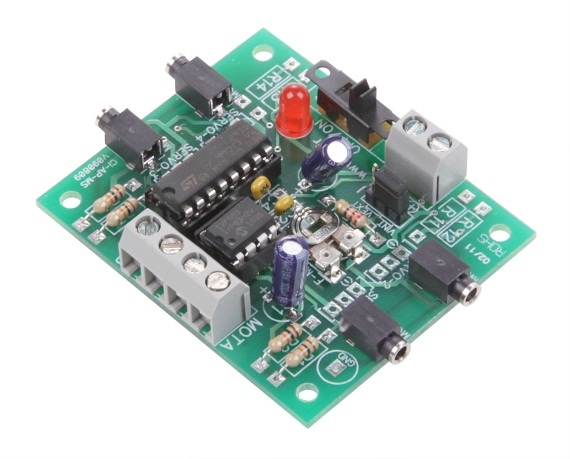
Plusieurs essais sont nécessaires pour régler correctement la course du vantail.

**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.

Pour augmenter ou diminuer la vitesse de déplacement du vantail, il faut régler la vitesse du moteur en tournant la résistance du module à l’aide d’un tournevis plat.

**MC900252277[1]**

Résistance ajustable



**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.

Remarque : la puissance délivrée par les piles s’affaiblit au cours du temps. Le cas échéant, il faut changer les piles ou modifier le temps d’ouverture durant la séance.

**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 du système  d’alarme de maison  détectent un mouvement. | Les capteurs de la  station météorologique  détectent la température  et la pression  atmosphérique. | Les capteurs de  l’aspirateur robot détectent les obstacles. |