



1) A partir de l'observation du fonctionnement ou du cahier des charges, décrire la succession des actions de l'objet en précisant les éventuelles interventions extérieures.

Exemple : J'appuie sur le bouton poussoir. Le robot avance pendant 3 secondes. Ensuite il tourne à droite pendant 2 secondes, avance à nouveau pendant 3 secondes puis tourne à gauche pendant 2 secondes avant de s'arrêter.

2) A partir du texte précédent, compléter les 2 colonnes (une pour les actions du système, l'autre pour les informations reçues par le système). Attention : Il ne doit y avoir qu'un seul verbe par ligne.

<i>Actions du système</i>	<i>Informations reçues par le système</i>
	<i>J'appuie sur le bouton poussoir</i>
<i>Le robot avance</i>	
<i>Continuer pendant 3 secondes</i>	
<i>Il tourne à droite</i>	
<i>Continuer pendant 2 secondes</i>	
<i>Il avance</i>	
<i>Continuer pendant 3 secondes</i>	
<i>Il tourne à gauche</i>	
<i>Continuer pendant 2 secondes</i>	
<i>Il s'arrête.</i>	

3) A partir du tableau précédent, je modifie les éléments pour ne mettre que les actionneurs et les capteurs qui sont directement reliés à la carte programmable.

<i>Actions du système</i>	<i>Informations reçues par le système</i>
	<i>Bouton poussoir appuyé</i>
<i>Mettre en route les moteurs, sens : tout droit</i>	
<i>Attendre 3 secondes</i>	
<i>Mettre en route les moteurs, sens : à droite</i>	
<i>Attendre 2 secondes</i>	
<i>Mettre en route les moteurs, sens : tout droit</i>	
<i>Attendre 3 secondes</i>	
<i>Mettre en route les moteurs, sens : à gauche</i>	
<i>Attendre 2 secondes</i>	
<i>Arrêter les moteurs</i>	