

Un **programme informatique** est une suite d'instructions déterminées par l'informaticien pour répondre à un problème (jeux, application, système réel, ...). Il est mis au point, testé puis corrigé avant d'être mémorisé puis traité par un **microcontrôleur** (ou un microprocesseur).

Le code sera ensuite traduit en langage compréhensible par le microprocesseur sous forme de « 0 » et « 1 » : le code **binaire**.

Afin de définir le fonctionnement d'un système, il est courant d'utiliser des outils.

DESCRIPTION DU PROGRAMME		PROGRAMME	
Algorithme	Algorithme ou Organigramme	Langage graphique	code
Début La lumière du couloir est éteinte - si une personne se présente dans le couloir, elle doit être détectée - la lumière doit s'allumer - la lumière reste allumée 5 secondes - passé ce délai, la lumière s'éteint - le système revient dans sa position de départ			<pre> 1 #include <Arduino.h> 2 #include <Wire.h> 3 #include <SoftwareSerial.h> 4 5 #include "Ultrasonic.h" 6 7 double angle_rad = PI/180.0; 8 double angle_deg = 180.0/PI; 9 Ultrasonic us_1(2); 10 11 void setup() { 12 pinMode(4, OUTPUT); 13 if (us_1.MeasureInCentimeters() < 100){ 14 digitalWrite(4, 1); 15 delay(10); 16 digitalWrite(4, 0); 17 } 18 } 19 20 void loop() { 21 _loop(); 22 } 23 24 void _loop(float seconds) { 25 long endTime = millis() + seconds * 1000; 26 while(millis() < endTime) _loop(); 27 } 28 29 void _loop() { 30 } </pre>

Un **algorithme** est un ensemble de prescriptions et de règles qui définissent « ce qu'il faut faire » et « dans quel ordre » pour résoudre un problème. C'est le langage de l'humain

Un **organigramme** ou **algorithme** représente l'algorithme avec des rectangles (actions) et des losanges (conditions : capteurs).

Un **programme** est la conversion en langage informatique de l'algorithme et de l'organigramme. C'est le langage de la machine

Si on veut répondre à un nouveau besoin, il faut modifier les actions ou les conditions. Par exemple la commande d'ouverture peut être changée en la remplaçant par un capteur de présence de véhicule devant le portail.

Ces outils doivent permettre de comprendre facilement le déroulement du programme en cas de modification.

L'organigramme est un outil de **description graphique** du fonctionnement d'un système.

Un organigramme suit un code de représentation précis :

Les étapes actions représentées sous forme de rectangle Dans ces cases, on inscrit les actions à réaliser par le système automatique.	
--	--

Nom :

Prénom :
Page 1 sur 3

Classe :

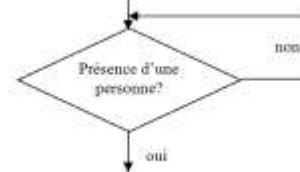


Programmation

IP 2.1 : Analyser le comportement attendu d'un système réel et décomposer le problème posé en sous-problèmes afin de structurer un programme de commande.

Les **étapes de test** représentées sous forme de **losange**.
 Dans ces cases, on inscrit les **tests** du système automatique, il n'a pas à avoir que deux réponses :

- soit la condition est vraie et on suit la branche **oui**,
- soit la condition est fausse et on suit la branche **non**



Lorsqu'on veut répondre à un nouveau besoin, on modifie les étapes et tests dans l'organigramme

En résumé

Les organigrammes permettent de décrire plus facilement qu'avec un texte le déroulement d'un cycle du système automatisé. L'organigramme obéit à des règles d'écriture très simples : Il débute toujours par une case début et il n'y a que trois types de cases.



Un ovale qui correspond au Début ou Fin (si fin il y a) de l'organigramme.

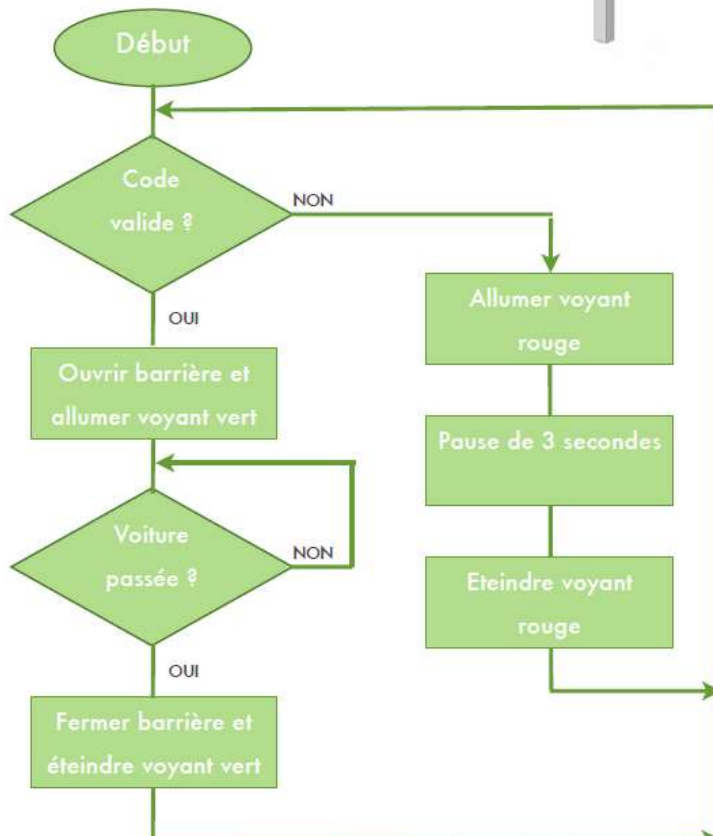


Correspond à une action à effectuer.



Correspond à une question à laquelle on peut répondre uniquement par oui ou par non.

Exemple : barrière automatisée



Une barrière de sécurité utilise un boîtier codé. Lorsqu'une voiture arrive, le conducteur doit saisir le bon code.

Si le code est bon, le système ouvre la barrière et allume un voyant vert.

Si le code n'est pas bon, le système allume un voyant rouge pendant 3 secondes. Le conducteur doit ensuite ressaisir son code.

Lorsque le code est bon et après que la barrière se soit ouverte, un capteur indique au système si la voiture est passée.

Lorsque la voiture est passée, le système ferme la barrière et éteint le voyant vert.

Un autre conducteur peut alors utiliser la barrière automatisée.

Nom :

Prénom :
Page 2 sur 3

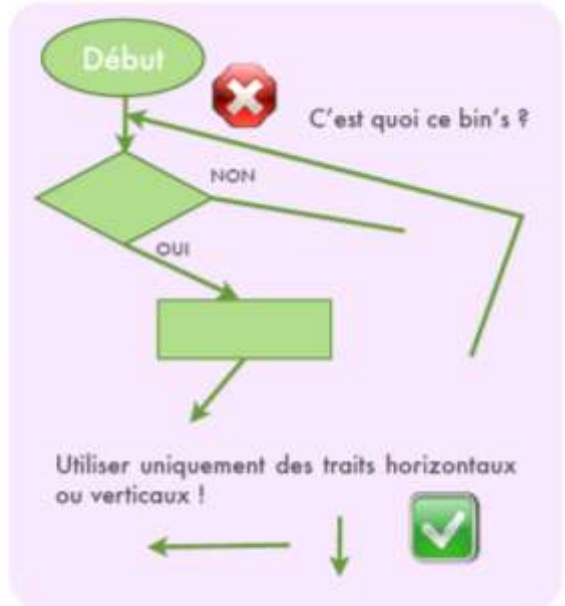
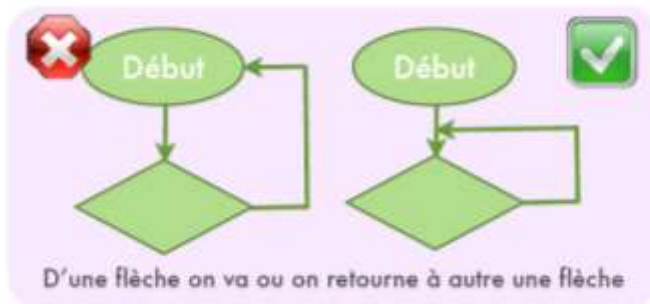
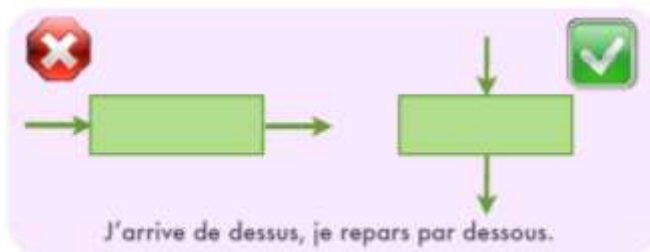
Classe :



Programmation

IP 2.1 : Analyser le comportement attendu d'un système réel et décomposer le problème posé en sous-problèmes afin de structurer un programme de commande.

Attention aux erreurs !



À vérifier à chaque fois !

