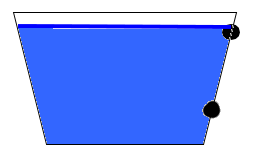
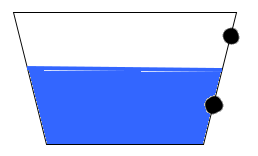
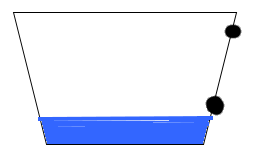
LA GESTION AUTOMATIQUE DU

RESERVOIR D’EAU



**H**

**B**

**Cas 1**

**cas**

**Cas 2**

**cas**

**Cas 3**

**cas**

Le remplissage peut se résumer à 3 cas

Cas 1 : le réservoir est presque vide, les 2 flotteurs des capteurs sont en position basse (=0) ils ne détectent pas d’eau. Il faut remplir le réservoir, la pompe doit être activée (=1).

Cas 2 : soit le remplissage est à moitié, la pompe fonctionne (=1) pour remplir complétement le réservoir. Soit le vidage est à moitié, la pompe ne fonctionne pas encore (=0). Le capteur du bas est activé (=1) et celui du haut est inactif (=0).

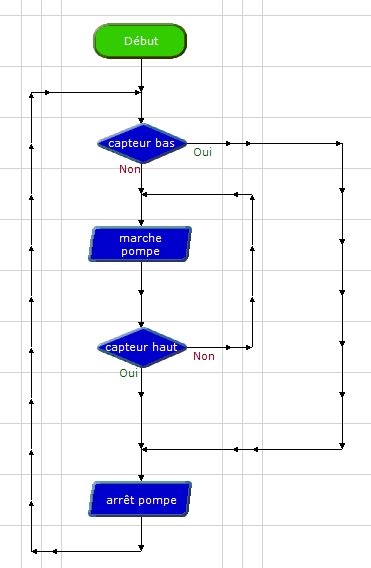
Cas 3 : les 2 capteurs sont actifs (=1) les 2 flotteurs sont en position haute, le réservoir est plein, la pompe doit être à l’arrêt (=0).

Le fonctionnement :

Si le réservoir est plein, la pompe est à l’arrêt

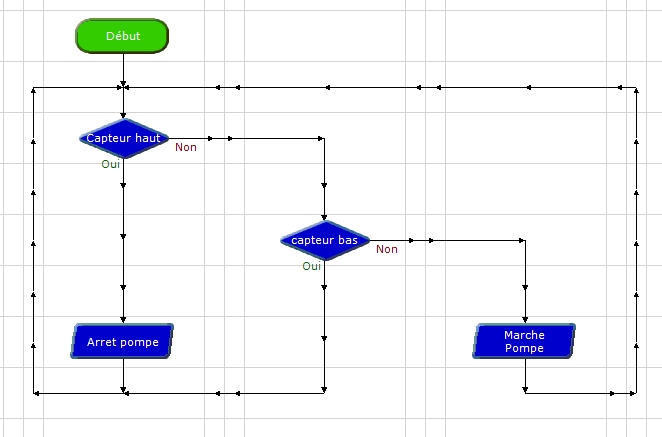
Si le réservoir est presque vide (B=H=0) la pompe fonctionne. Le réservoir se remplit jusqu’à H=1.

Programme 1



Le programme 1 commence par faire un test sur le capteur du bas, s’il est inactif (non) la pompe est mise en marche. Un second test se fait sur le capteur du haut qui permet le fonctionnement de la pompe jusqu’au remplissage, quand il est activé la pompe s’arrête.

Programme 2



Le programme 2 commence par tester le capteur du haut, s’il est activé la pompe doit être à l’arrêt. S’il n’est pas activé, on réalise un test sur le capteur du bas qui doit déclencher la pompe uniquement quand il est inactif (non).