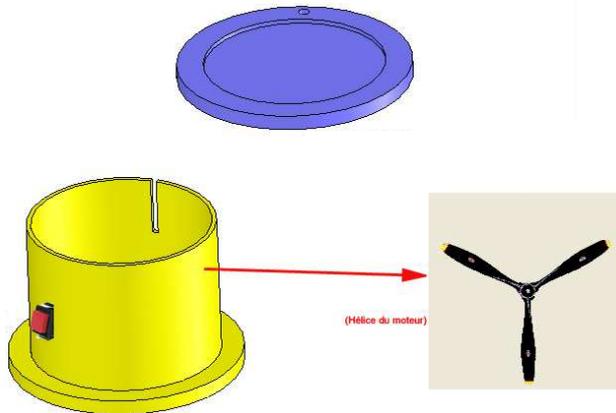


LE ROBOT MENAGER

Inputs		Outputs	
	0		
	1		



Le capteur qui détecte si le couvercle est correctement positionné est connecté à l'**entrée 0** de l'automate.

Le bouton est connecté à l'**entrée 1** de l'automate.

L'actionneur (moteur) est connecté à la **sortie 0** de l'automate.