

Confort et Domotique

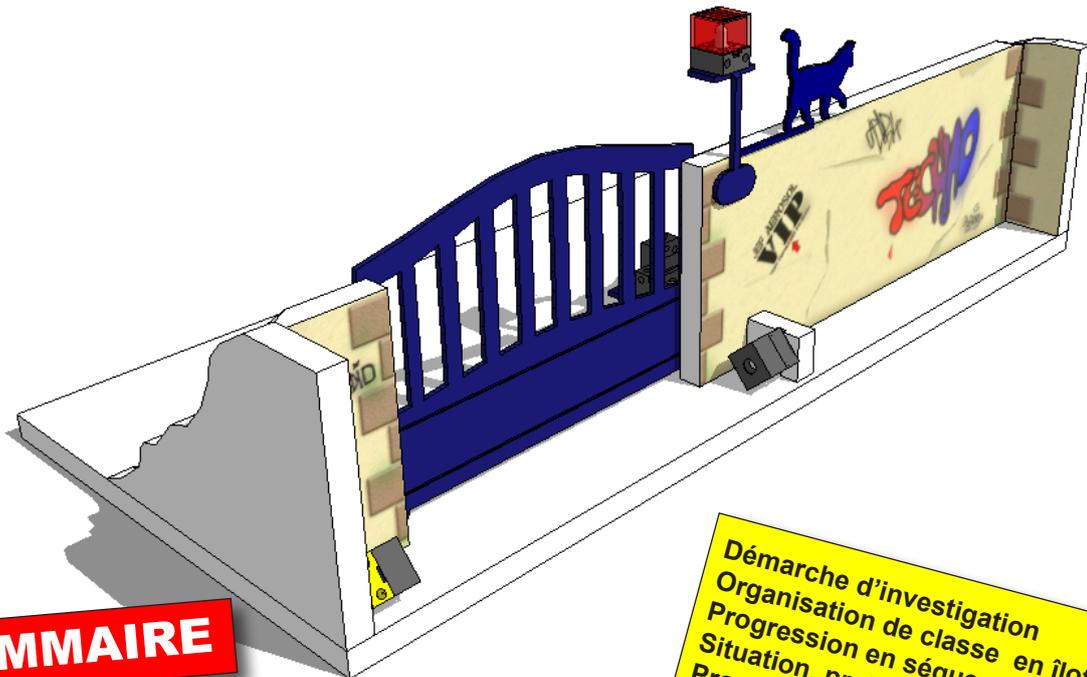
Technologie 4^{ème}

E-TEC & PORTAIL

- *Exploitation pédagogique de 2 maquettes de la boîte E-TEC FischerTechnik*



- *Réalisation collective programmable avec exploitation de quelques éléments FischerTechnik*



SOMMAIRE

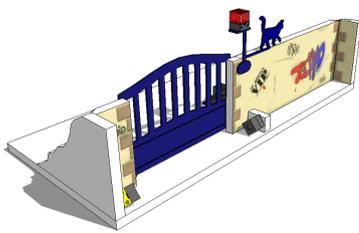
- P2 - Présentation de votre TechnoMallette
- P3 - Les grandes étapes du concept pédagogique
- P4 - La progression par séquences
- P6 - Équipement complémentaire
- P7 - Les miniatures des documents d'activités
- P11 - Nos précieux conseils
- P14 - Installer vos logiciels DidactX sur vos PC en îlots.
- P14 - Les contenus des kits PORTAIL (usiné, à usiner et déco)

Démarche d'investigation
Organisation de classe en îlots
Progression en séquences
Situation, problématique, investigation..
Programmations
Réalisation collective
Synthèses à chaque séquence



Technologie Services
ZI du gvé
42330 MONTROND LES BAINS
tél : 0820 820 081





Madame, Monsieur le Professeur de Technologie,

Vous avez choisi de travailler avec le pack pédagogique **E-TEC et PORTAIL** nous vous en remercions. Voici le meilleur façon permettant d'aborder la domotique et l'automatisme par la programmation de maquette d'objets techniques domestique, en classe de 4ème. C'est donc une année complète «toute prête» et totalement multimédia qui s'offre à vous : situations, problématiques, ressources, activités, fabrications collectives, synthèses, évaluations.

Le contenu pédagogique multimédia de **E-TEC et PORTAIL** exploite 2 maquettes de la boîte E-TEC de chez **Fischertechnik** et propose la fabrication collective par îlot d'une troisième maquette, un portail coulissant, équipée de composants **Fischer** également. Toutes les 3 font l'objet de programmations progressives. L'arborescence du logiciel DIDACTX© possède 8 séquences 8 situations, 9 programmations et 23 activités les plus variées les unes que les autres. Une formation complète à **Robo Pro** est proposée aux élèves. Ces séquences présentées pas à pas par le guide multimédia **DidactX©**, permettent de développer un enseignement qui couvre 85% des capacités et compétences demandées pour vos élèves de 4ème.

PACK E-TEC - PORTAIL
comprenant :

1- technomallette :

- 1 sachet kit (maquette portail à usiner) - voir page suivante
- 1 sachet kit (maquette portail à assembler) - voir page suivante
- 1 CD DidactX©
- 1 CD technique et ressources
- 1 Fraise
- 1 plaque martyre et 2 plaques d'essais en pvc bleu...
- 2 faux cyprès
- 2 faux arbustes
- 3,5 m de fil de câblage vert
- 3,5 m de fil de câblage rouge

2 - L'interface TX controller
à microprocesseur

3 - Le logiciel RoboPro
(version établissement)

4 - La boîte E-Tec de Fishertechnik



PACK E-TEC - PORTAIL



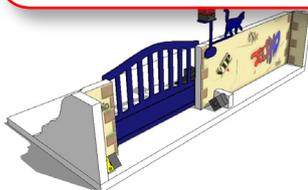
Pour les établissements déjà équipés du TX -Controller et du logiciel RoboPro.

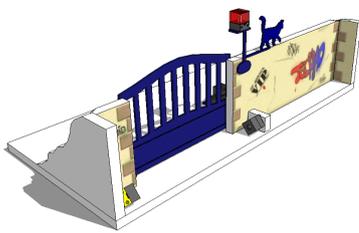
PACK E-TEC - PORTAIL ECO
comprenant :

- 1- technomallette
- 2 - La boîte E-Tec de Fishertechnik



* Le portail tout monté n'est pas inclus dans la TechnoMallette.





Grandes étapes du travail en îlots ou individuel pour l'année scolaire

Etude, fonctionnement et programmation de 2 maquettes de la boîte E-Tec



SÉQUENCE N°1- PRISE EN COMPTE DES CONTRAINTES

Situation-Problématique-Quel est l'intérêt d'automatiser les tâches quotidiennes...?

SÉQUENCE N°2-LES SYSTÈMES AUTOMATIQUES

Situation-problème-Comment définir un système automatique ?

SÉQUENCE N°3-LE MATERIEL FISCHER E-TEC

Situation-problème-Quels sont les éléments de maquettisation disponibles...?

SÉQUENCE N°4-PROGRAMMATION-DÉCOUVERTE DU LOGICIEL ROBOPRO ?

Situation-problème- comment programmer les futures maquettes...

SÉQUENCE N°5-MAQUETTISATION SIMPLE D'UN FEU CLIGNOTANT

Situation-problème-Comment tester un FEU CLIGNOTANT avant sa conception ?

SÉQUENCE N°6-MAQUETTISATION D'UN ASCENSEUR

Situation-problème-Comment tester un ASCENSEUR avant sa conception ?

La pédagogie



Réalisation collective et programmation- Maquette N°3

SÉQUENCE N°7-CONCEPTION D'UNE MAQUETTE RÉALISTE DE PORTAIL COULISSANT

Situation-problème-Comment organiser la fabrication et le montage d'une maquette collective ?

SÉQUENCE N°8-PROGRAMMATION DE VOTRE PORTAIL COULISSANT

Situation-problème-Comment câbler et programmer notre portail ?

Fabrication de la maquette du portail

Usinage de la pièces à la CN

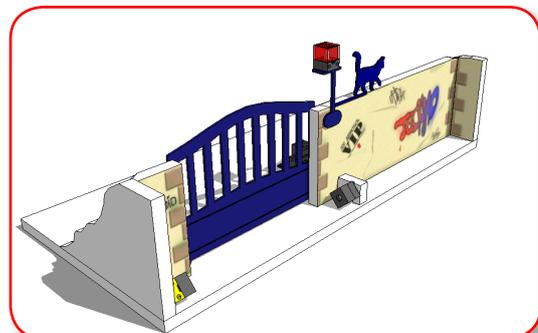
Pliage

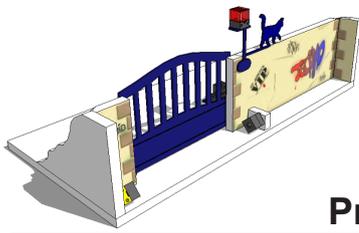
Assemblage

Réalisation du câblage

Programmation

Réglage et améliorations





E-TEC & PORTAIL

Progression pédagogique - 8 séquences

SÉQUENCE N°6-MAQUETTISATION D'UN ASCENSEUR

Situation-problème-Comment tester un ASCENSEUR avant sa conception ?

Définition d'un ascenseur

Description du fonctionnement d'un monte-charge

Activité N°61-Organigramme du fonctionnement d'un ascenseur

Découvrir la chaîne d'information et d'énergie d'un ascenseur

Activité N°62-Les flux dans notre système d'ascenseur

Pièces nécessaires à la maquette de l'ascenseur

Montage de la maquette de l'ascenseur

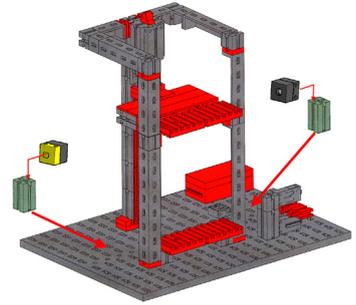
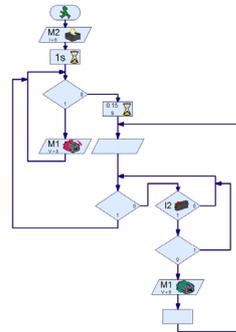
Câblage de la maquette de l'ascenseur en mode autonome

Câblage de la maquette de l'ascenseur en mode TX PC

Activité N°63- Fonctionnement MODE AUTONOME E-TEC-ASCENSEUR

Activité N°64- Fonctionnement en MODE TX PC- ASCENSEUR

Activité N°65- Modification du programme et de l'ASCENSEUR



SÉQUENCE N°7-CONCEPTION D'UNE MAQUETTE RÉALISTE DE PORTAIL COULISSANT

Situation-problème-Comment organiser la fabrication et le montage d'une maquette collective ?

Description rapide de la maquette collective du portail coulissant

Description du fonctionnement du portail coulissant

Inventaire des pièces à réaliser pour le portail et son environnement

Exploitation des pièces FisherTechnik pour notre projet

Activité N°71-Nomenclature des pièces de la maquette réaliste

Activité N°72-Organigramme d'assemblage des pièces

Activité N°73-Réaliser votre croquis du battant suivant un style architectural

Découverte de la commande numérique

Préparation de l'usinage du portail

Préparation de la plaque à usiner

Lancement d'un usinage

Retirer la pièce usinée et nettoyer

Pliage de la pièce

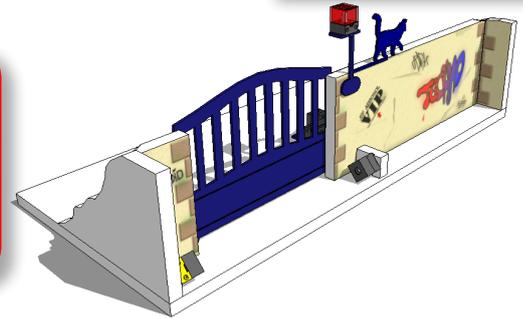
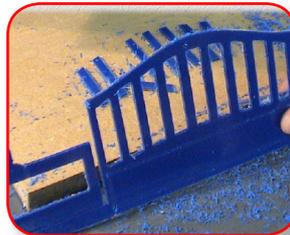
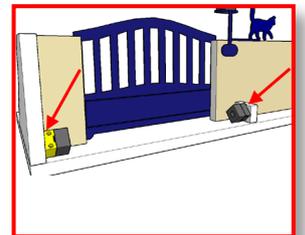
Choisir d'usiner ou d'assembler d'autres pièces

Adaptation des pièces FischerTechnik à la maquette

Assemblage du portail et son environnement

Réalisation des décors

Activité N°74-Fabriquer et assembler votre maquette de portail



SÉQUENCE N°8-PROGRAMMATION DE VOTRE PORTAIL COULISSANT

Situation-problème-Comment câbler et programmer notre portail

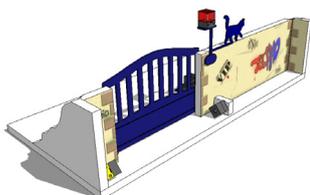
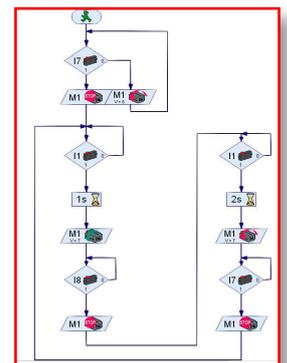
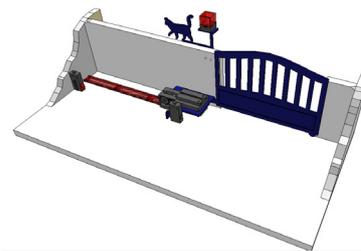
Installation des capteurs et effecteurs FisherTechnik sur votre maquette

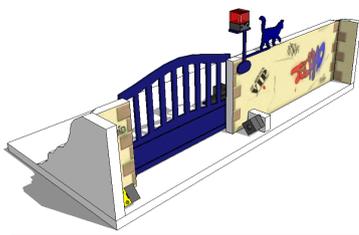
Câblage et connexion de l'ensemble

Activité N°81-Scénario du fonctionnement d'après l'organigramme

Activité N°82-Améliorer le comportement-changer le programme

Activité N°83-Insérer le feu clignotant dans l'organigramme





Équipements complémentaires en vente individuelle



Boîte E-TEC FishcerTechnik
Réf : FI91083



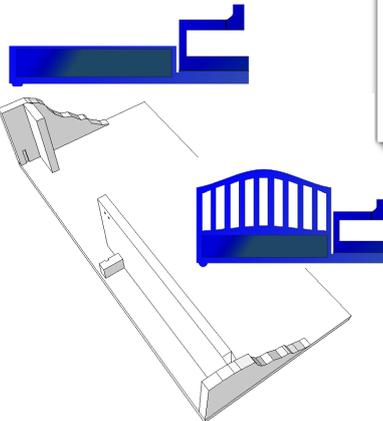
TX Controller
Ref:FI500995



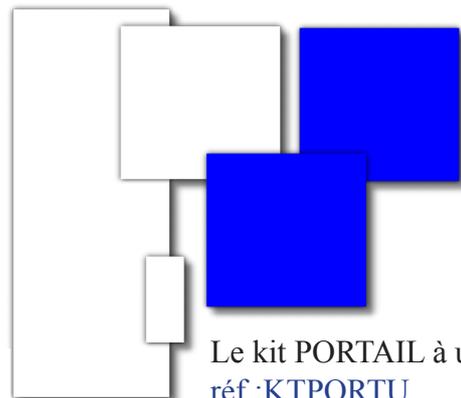
Alimentation du TX Controller
Réf : FI 505 287



Le logiciel ROBOpro
programmation par organi-
grammes
Ref:FI93296



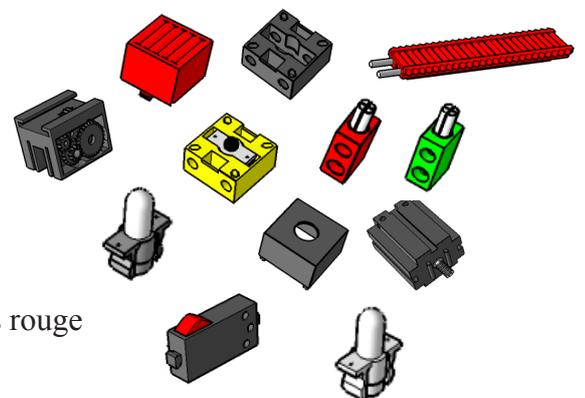
Le kit PORTAIL à assembler
réf : KTPORTA



Le kit PORTAIL à usiner
réf :KTPORTU

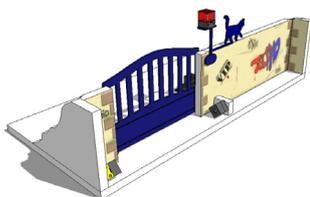


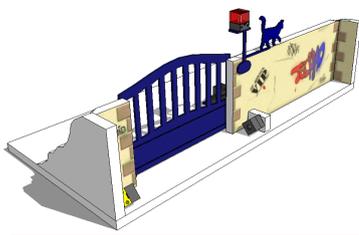
Lot de cyprès
et lichens
réf : KTDECO



+ câbles rouge
et verts

Lot de pièces FischerTechnik néces-
saires pour piloter le PORTAIL
réf : PFIPORT





Les 35 documents d'activités - logiciel-guide DidactX©

SÉQUENCE N°1- PRISE EN COMPTE DES CONTRAINTES

Situation-Problématique-Quel est l'intérêt de robotiser les tâches ?

DidactX Séquence N°1 : PRISE EN COMPTE DES CONTRAINTES
 Technologie : 2/2 Le Robot de Poix et la Signalisation
 Niveau : 5^e Classe : Appréhension Fonctionnelle

Cette activité vise à comprendre les contraintes liées à la réalisation d'un projet. Elle permet de découvrir les contraintes liées à la réalisation d'un projet et de les prendre en compte.

EXPRESSION DU BESOIN

A quel moment ? Duquel objet ?

Le produit concerné par l'étude :

Le besoin exprimé :

Le produit existant : ... rend services à ...
 ... en agissant sur ...
 ... de ...

DidactX Séquence N°1 : PRISE EN COMPTE DES CONTRAINTES
 Technologie : 2/2 Le Robot de Poix et la Signalisation
 Niveau : 5^e Classe : Appréhension Fonctionnelle

Cette activité vise à comprendre les contraintes liées à la réalisation d'un projet. Elle permet de découvrir les contraintes liées à la réalisation d'un projet et de les prendre en compte.

EXPRESSION DU BESOIN

A quel moment ? Duquel objet ?

Le produit concerné par l'étude :

Le besoin exprimé :

Le produit existant : ... rend services à ...
 ... en agissant sur ...
 ... de ...

Robot	FONCTION	Classe	Usage
FP1	Transmettre l'information de la source de signal au signal	Classe de commande à signal	De la source de signal
FP2	Recevoir l'information de la source de signal et l'envoyer au signal	Classe de commande à signal	De la source de signal
FP3	Recevoir l'information de la source de signal et l'envoyer au signal	Classe de commande à signal	De la source de signal
FP4	Recevoir l'information de la source de signal et l'envoyer au signal	Classe de commande à signal	De la source de signal
FP5	Recevoir l'information de la source de signal et l'envoyer au signal	Classe de commande à signal	De la source de signal
FP6	Recevoir l'information de la source de signal et l'envoyer au signal	Classe de commande à signal	De la source de signal
FP7	Recevoir l'information de la source de signal et l'envoyer au signal	Classe de commande à signal	De la source de signal
FP8	Recevoir l'information de la source de signal et l'envoyer au signal	Classe de commande à signal	De la source de signal
FP9	Recevoir l'information de la source de signal et l'envoyer au signal	Classe de commande à signal	De la source de signal
FP10	Recevoir l'information de la source de signal et l'envoyer au signal	Classe de commande à signal	De la source de signal

DidactX Séquence N°1 : PRISE EN COMPTE DES CONTRAINTES
 Technologie : 2/2 Le Robot de Poix et la Signalisation
 Niveau : 5^e Classe : Appréhension Fonctionnelle

Cette activité vise à comprendre les contraintes liées à la réalisation d'un projet. Elle permet de découvrir les contraintes liées à la réalisation d'un projet et de les prendre en compte.

EXPRESSION DU BESOIN

A quel moment ? Duquel objet ?

Le produit concerné par l'étude :

Le besoin exprimé :

Le produit existant : ... rend services à ...
 ... en agissant sur ...
 ... de ...

Robot	FONCTION	Classe	Usage
FP1	Recevoir l'information de la source de signal et l'envoyer au signal	Classe de commande à signal	De la source de signal
FP2	Recevoir l'information de la source de signal et l'envoyer au signal	Classe de commande à signal	De la source de signal
FP3	Recevoir l'information de la source de signal et l'envoyer au signal	Classe de commande à signal	De la source de signal
FP4	Recevoir l'information de la source de signal et l'envoyer au signal	Classe de commande à signal	De la source de signal
FP5	Recevoir l'information de la source de signal et l'envoyer au signal	Classe de commande à signal	De la source de signal
FP6	Recevoir l'information de la source de signal et l'envoyer au signal	Classe de commande à signal	De la source de signal
FP7	Recevoir l'information de la source de signal et l'envoyer au signal	Classe de commande à signal	De la source de signal
FP8	Recevoir l'information de la source de signal et l'envoyer au signal	Classe de commande à signal	De la source de signal
FP9	Recevoir l'information de la source de signal et l'envoyer au signal	Classe de commande à signal	De la source de signal
FP10	Recevoir l'information de la source de signal et l'envoyer au signal	Classe de commande à signal	De la source de signal

DidactX Séquence N°1 : PRISE EN COMPTE DES CONTRAINTES
 Technologie : 2/2 Le Robot de Poix et la Signalisation
 Niveau : 5^e Classe : Appréhension Fonctionnelle

Cette activité vise à comprendre les contraintes liées à la réalisation d'un projet. Elle permet de découvrir les contraintes liées à la réalisation d'un projet et de les prendre en compte.

EXPRESSION DU BESOIN

A quel moment ? Duquel objet ?

Le produit concerné par l'étude :

Le besoin exprimé :

Le produit existant : ... rend services à ...
 ... en agissant sur ...
 ... de ...

SÉQUENCE N°2-LES SYSTÈMES AUTOMATIQUES

Situation-problème-Comment définir un système automatique ?

DidactX Séquence N°2 : LES SYSTÈMES AUTOMATIQUES
 Technologie : 2/2 Les Robots N°2 Culture des Systèmes Automatisés
 Niveau : 5^e Classe : Appréhension Fonctionnelle

Cette activité vise à définir un système automatique. Elle permet de découvrir les contraintes liées à la réalisation d'un projet et de les prendre en compte.

N°	PHOTO	TITRE	SCHEMA	LIENS	REMARQUES
1			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
2			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
3			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
4			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
5			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
6			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
7			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
8			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
9			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
10			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	

DidactX Séquence N°2 : LES SYSTÈMES AUTOMATIQUES
 Technologie : 2/2 Les Robots N°2 Culture des Systèmes Automatisés
 Niveau : 5^e Classe : Appréhension Fonctionnelle

Cette activité vise à définir un système automatique. Elle permet de découvrir les contraintes liées à la réalisation d'un projet et de les prendre en compte.

EXPRESSION DU BESOIN

A quel moment ? Duquel objet ?

Le produit concerné par l'étude :

Le besoin exprimé :

Le produit existant : ... rend services à ...
 ... en agissant sur ...
 ... de ...

DidactX Séquence N°2 : LES SYSTÈMES AUTOMATIQUES
 Technologie : 2/2 Les Robots N°2 Culture des Systèmes Automatisés
 Niveau : 5^e Classe : Appréhension Fonctionnelle

Cette activité vise à définir un système automatique. Elle permet de découvrir les contraintes liées à la réalisation d'un projet et de les prendre en compte.

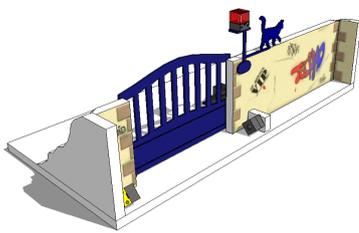
EXPRESSION DU BESOIN

A quel moment ? Duquel objet ?

Le produit concerné par l'étude :

Le besoin exprimé :

Le produit existant : ... rend services à ...
 ... en agissant sur ...
 ... de ...



Les 35 documents d'activités - logiciel-guide DidactX©

SÉQUENCE N°3-LE MATERIEL FISCHER E-TEC

Situation-problème-Quels sont les éléments de maquettisation disponibles...?

DidactX Séquence N°3 : **LE MATERIEL FISCHER E-TEC**
 Niveau N°3 - Répondre les 35 de connexion. CM1.6

NOM(s) : _____ Classe : _____ Appréhension évaluée : _____

Prénom ou N° list : _____

Cette activité consiste à préparer les 35 de connexion des portables disponibles. Vous devez répondre les 35 de connexion dans le tableau disponible.

Accès document pour imprimer le contenu liste de suivre les consignes de l'animation N°3 concernant la préparation des 35 de connexion :

LE MATERIEL FISCHER E-TEC Séquence N°3 : **CM1.6**

Accès N°31 - 7541 les pièces de maquettisation

Préparez les 35 de connexion de ce matériel selon le tableau disponible à l'annexe N°3. Vous devez répondre les 35 de connexion dans le tableau disponible.

MONT		MONT		MONT	
	1		1		1
	2		2		2
	3		3		3
	4		4		4
	5		5		5
	6		6		6
	7		7		7
	8		8		8
	9		9		9
	10		10		10
	11		11		11
	12		12		12
	13		13		13
	14		14		14
	15		15		15
	16		16		16
	17		17		17
	18		18		18
	19		19		19
	20		20		20
	21		21		21
	22		22		22
	23		23		23
	24		24		24
	25		25		25
	26		26		26
	27		27		27
	28		28		28
	29		29		29
	30		30		30
	31		31		31
	32		32		32
	33		33		33
	34		34		34
	35		35		35

SÉQUENCE N°4-PROGRAMMATION-DÉCOUVERTE DU LOGICIEL ROBOPRO ?

Situation-problème- comment programmer les futures maquettes ?

DidactX Séquence N°4 : **LE MATERIEL FISCHER E-TEC**
 Niveau N°4 - Connexion et programmation. CM1.6

NOM(s) : _____ Classe : _____ Appréhension évaluée : _____

Prénom ou N° list : _____

Cette activité consiste à connecter le matériel disponible en un programme fonctionnel, comme vous l'avez vu lors de la séance précédente.

Ce document comporte 2 pages et 2 parties.

PRÉSENTATION

Il s'agit de connecter les différents composants du matériel disponible en un programme fonctionnel, comme vous l'avez vu lors de la séance précédente.

SCÉNARIO

Soit un robot et un ordinateur. L'élève va programmer son robot pour qu'il se déplace sur une surface donnée et qu'il s'arrête à un endroit précis.

DidactX Séquence N°4 : **LE MATERIEL FISCHER E-TEC**
 Niveau N°4 - Connexion et programmation. CM1.6

NOM(s) : _____ Classe : _____ Appréhension évaluée : _____

Prénom ou N° list : _____

Cette activité consiste à connecter le matériel disponible en un programme fonctionnel, comme vous l'avez vu lors de la séance précédente.

MATÉRIEL

Vous allez utiliser le logiciel ROBOPRO, dans un environnement de programmation de robotique.

DidactX Séquence N°4 : **LE MATERIEL FISCHER E-TEC**
 Niveau N°4 - Connexion et programmation. CM1.6

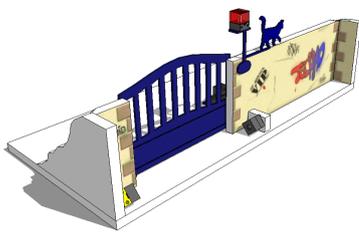
NOM(s) : _____ Classe : _____ Appréhension évaluée : _____

Prénom ou N° list : _____

Cette activité consiste à connecter le matériel disponible en un programme fonctionnel, comme vous l'avez vu lors de la séance précédente.

1 - Compléter le câblage de l'interface et de la maquette dans ce cadre

2 - Charger votre programme dans l'interface et lancer le programme.



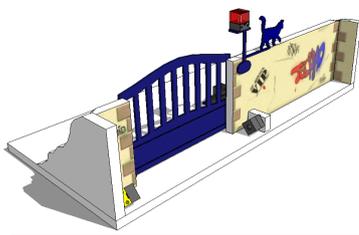
Les 35 documents d'activités - logiciel-guide DidactX©

SÉQUENCE N°5-MAQUETTISATION SIMPLE D'UN FEU CLIGNOTANT

Situation-problème-Comment tester un FEU CLIGNOTANT avant sa conception ?

SÉQUENCE N°6-MAQUETTISATION D'UN ASCENSEUR

Situation-problème-Comment tester un ASCENSEUR avant sa conception ?



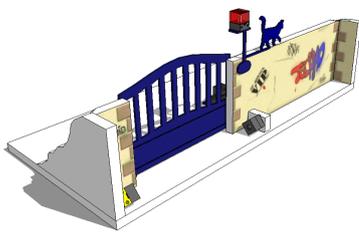
Les 35 documents d'activités - logiciel-guide DidactX©

SÉQUENCE N°7-CONCEPTION D'UNE MAQUETTE RÉALISTE DE PORTAIL COULISSANT

Situation-problème-Comment organiser la fabrication et le montage d'une maquette collective ?

SÉQUENCE N°8-PROGRAMMATION DE VOTRE PORTAIL COULISSANT

Situation-problème-Comment câbler et programmer notre portail ?



CONSEILS DE L'ÉQUIPE TECHNIQUE - 2

Astuce de déroulement d'activités :

La séquence N°3 est à réaliser dans son intégralité lorsque la boîte E -Tec est neuve, par contre si la boîte a déjà été ouverte et les fils déjà câblés, les élèves n'observeront que les 4 premières animations de la séquence n°3.

En cas de changement de maquette, l'activité 31 de la séquence sera à réaliser avant le montage de la maquette suivante.

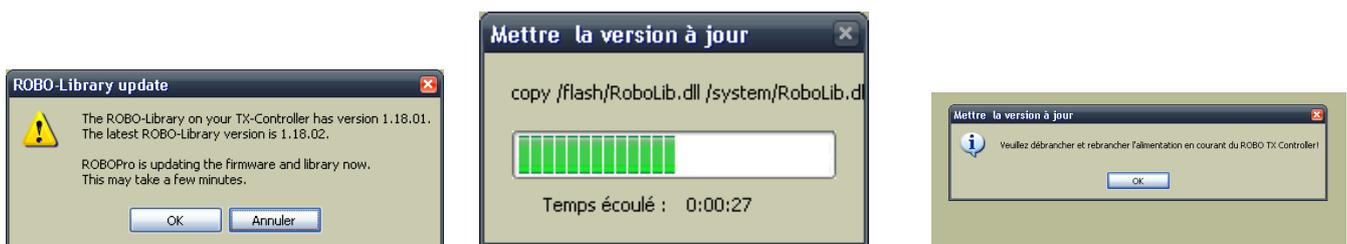
Mise à jour du logiciel ROBOPRO :

Si RoboPro est installé ou si vous venez de l'installer, il vous faut télécharger la dernière version.

Pour cela, déroulez le menu Aide/Télécharger une nouvelle version.
Vous êtes dirigés vers un site pour piocher la mise à jour en français.

Mise à jour de l'interface (firmware TX controller)

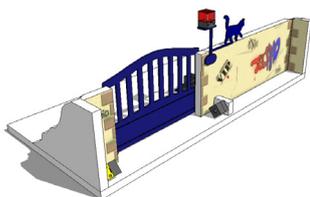
Après avoir téléchargé la dernière version de ROBOPRO, le firmWare du TX Controller va se mettre à jour - Acceptez cette installation.

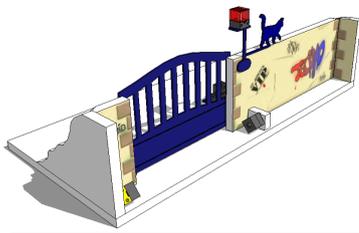


Préparation des maquettes FischerTechnik :

Il est conseillé, pour une première mise en oeuvre du coffret E-TEC, et pour plus de fiabilité des connexions, de réaliser vous-même, professeur, les câblage des petites fiches bananes Fischer, sur :

- Le clip de pile
- Le module de contrôle autonome
- Le switch ILS (sonde magnétique)
- Le buzzer



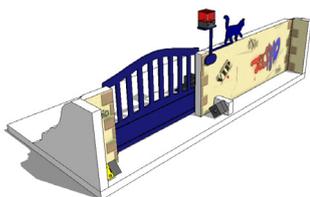


CONSEILS DE L'ÉQUIPE TECHNIQUE - 3

ROBOpro - Paramétrage par défaut du TX controller
(au cas où les élèves dérogent la communication.)

The screenshot shows the 'Test de l'Interface' software window with the following sections:

- Entrées / sorties** (Info tab):
 - Entrées:** 8 digital input channels (I1-I8), each with a checkbox, a value field (0), and a dropdown menu set to 'Numérique 5kOhm (bouton, ...)'. Channel I18 is currently checked.
 - Entrée de compteur:** 4 counter channels (C1-C4), each with a checkbox, a value field (0), and a 'Remise à zéro' checkbox.
- Sorties:** 4 motor output modes (M1-M4). Each mode has radio buttons for 'Gauche', 'Stop', and 'Droite'. The 'Stop' option is selected for all. Each mode also has radio buttons for 'incréments' (8 or 512) and a slider with a numeric value field (8).
 - Mode M1: M1 selected, 8 increments.
 - Mode M2: M2 selected, 8 increments.
 - Mode M3: M3 selected, 8 increments.
 - Mode M4: M4 selected, 8 increments.
- Etat de l'interface:**
 - Raccordement: En cours (highlighted in green).
 - Interface: USB/EM9 #00000000 (ROBO TX Cc).
- Module Master / Extension:** Radio buttons for M (selected), 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8.





DidactX[®]
Aide de l'utilisateur

Installation de DidactX[®]

L'Autorun se charge de lancer la procédure d'installation. Il suffit d'insérer le cd-rom DidactX dans le lecteur de CDROM et de suivre les instructions suivantes :

Nota : si votre CD ne démarre pas automatiquement, déroulez le menu «Démarrer» de Windows® puis cliquez sur «Exécuter». Saisissez "D:start.exe" puis validez en cliquant sur «OK». D: est, sous-entendu, l'identifiant du lecteur de votre CDROM.

Le programme d'installation :

Vous devez impérativement installer le «noyau dur» de votre DidactX sur votre ordinateur. Vous devez donc cliquer sur "Installer DidactX".

Un programme se lance, vous devez suivre les instructions proposées à l'écran :

1 - Indiquez le chemin du dossier dans lequel DidactX devra s'installer.

2 - Installez la partie "lourde" multimédia de votre DidactX. Il s'agit de tous les documents individuels de chaque leçon-animation, des animations au format AVI, des exercices, des questionnaires et des sous programmes de tests. L'option qu'il est préférable d'adopter est l'installation des ces cours et animations **dans le répertoire de l'application**.

ATTENTION CETTE OPERATION PEUT DURER QUELQUES MINUTES, cela dépend du nombre de "leçons" contenues dans cette formation.

REMARQUE IMPORTANTE : Si vous le désirez, vous pouvez installer les cours sur le disque dur de votre ordinateur, dans le dossier dans lequel vous avez DidactX (comme indiqué ci-dessus) ou bien à la racine d'un de vos lecteurs. Dans ce cas, le lecteur peut être indifféremment un lecteur local de votre poste ou un lecteur réseau partagé.

DidactX retrouve seul l'emplacement de ses cours :

- sur le CD-ROM, (qui peut être partagé dans le cas d'un réseau)
- dans le dossier où il est installé
- à la racine d'un lecteur local
- à la racine d'un lecteur réseau.

3 - Dernier bouton, dernière étape :

Installer l'application DidactX elle-même. En cliquant sur le bouton N° 3, l'application s'installe dans le dossier indiqué dans l'étape N°1.

Si tout s'est bien passé vous pouvez quitter le programme d'installation.

Lorsque l'installation de DidactX est terminée, vous pouvez lancer DidactX en cliquant sur "Démarrer" puis sur «Programme» et enfin dans le dossier XYNOPS, vous devriez trouver le DidactX que vous venez d'installer.

Restriction de licences :

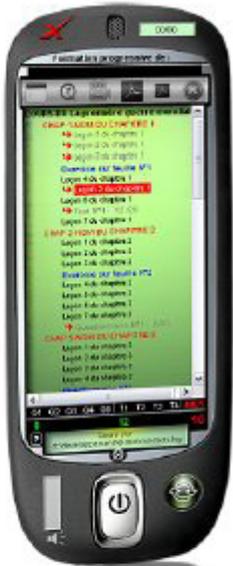
Licence multipostes ou licence établissement

Votre DidactX est distribué uniquement en licence établissement. Il vous est donc autorisé d'installer et d'utiliser cette application sur tout poste de votre établissement scolaire et sur votre PC personnel se trouvant à votre domicile, ceci pour faciliter une préparation pédagogique éventuelle si vous êtes formateur, enseignant ou animateur de formation ...

Vous pouvez également décider de laisser les cours sur le CD-ROM. Dans ce cas, vous devrez insérer le CD-ROM DidactX à chaque utilisation.

La détention d'une licence multipostes vous autorise à dupliquer le dossier contenant les cours de votre DidactX. Uniquement dans ce cas, copiez le dossier "xcours" sur le nombre de CD nécessaires. Cette solution vous permettra d'utiliser DidactX sur l'ensemble des postes non connectés en réseau.

Si vous possédez plusieurs licences de nos collections, vous pouvez copier dans un même dossier les cours de plusieurs DidactX. En effet, chaque logiciel est capable de retrouver la partie qui le concerne.



SCHEMA D'INSTALLATION

Rappel : votre logiciel DidactX doit être installé comme tout logiciel classique. Mais pour donner toute la mesure de son caractère multimédia, il doit trouver sur le poste de l'utilisateur :

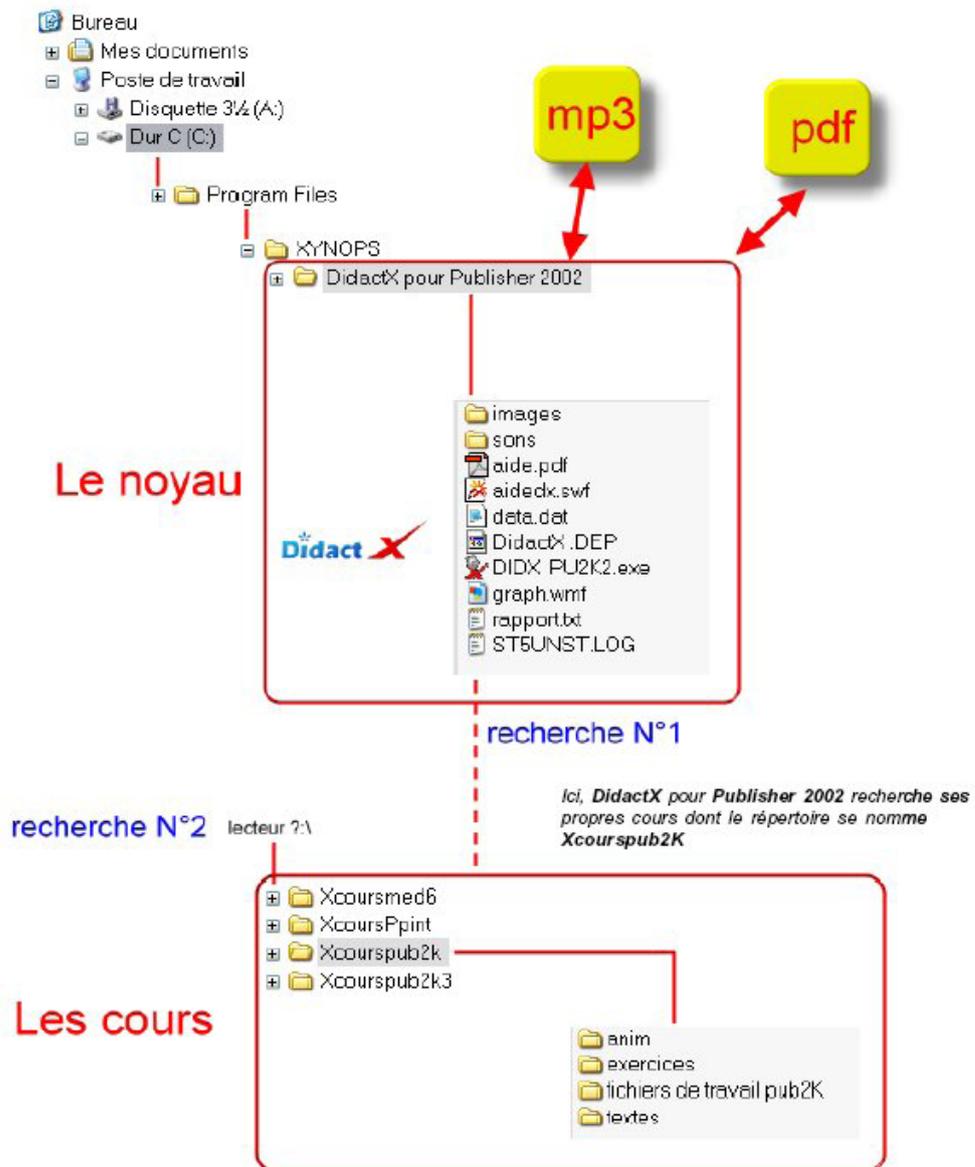
- le **codec** permettant de lire les sons au format mp3 (codec présent dans les versions 2000, XP et vista de Windows),
- et puis ses cours qu'il recherche lui même.

Il commencera par la recherche N°1:

- dans son **propre répertoire**.

S'il ne trouve pas, il continuera par la recherche N°2 et cherchera le répertoire des cours à la **racine** de "?"

lecteur ? = Cdrom ou disque dur local ou lecteur réseau partagé.



DÉSINSTALLATION :

Si vous avez opter, lors de l'installation, pour une intégration du répertoire des cours (Xcours...) dans le répertoire de DidactX, il vous faudra alors, supprimer le répertoire des cours manuellement lors de la désinstallation totale. Puis, seulement, ensuite, désinstaller DidactX en passant protocolairement par le **Panneau de configuration**, puis **Ajout et suppression de programmes**. Dans le cas inverse, les cours ne seront pas désinstallés. Ceci peut se comprendre aisément, car lors l'installation, l'utilisateur a toute liberté pour copier les cours à la racine d'un lecteur local ou réseau connecté, soit dans le répertoire du noyau.

TechnoMallette E-TEC FischerTechnik

LE PORTAIL

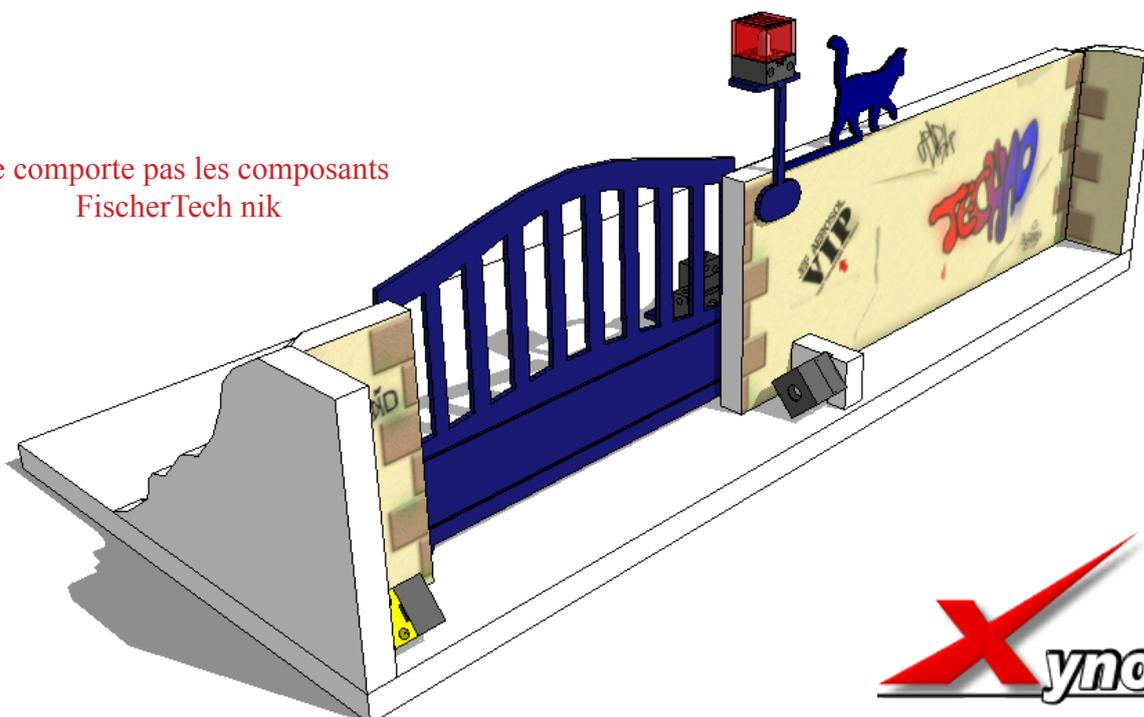
Kit Portail à usiner

réf : KTPORTU

En sachet

Nbre	Désignation	Matière	Dimensions	Épaisseur	
2	Vis posidriv	Acier	3x10		
9	Vis posidriv	Acier	3x30 (ou 2.5 x 30)		
1	Plaque Depron©	Polystyrène	400 x 250 env	3 mm	
4	Pieds auto-collants	Elastomère	10 mm	2 mm	
1	Bâti usiné	PVC blanc	420 x 200	10 mm	Déjà usiné
1	Plaque pour usiner 1 portail et 1 support de feu clignotant	PVC blanc	230 x 195	10 mm	
2	Plaque pour usiner des portails pour supporter les «Depron» individuels.	PVC bleu	230 x 195	2 mm	
1	Muret de façade	PVC blanc	90 x 35	10 mm	Tout dé- coupé
1	Mèche floquée pour faux cypres		500 mm		
3	lichen simulation arbuste		1 Sachet		

Ne comporte pas les composants
FischerTechnik



Xynops

TechnoMallette E-TEC FischerTechnik

LE PORTAIL

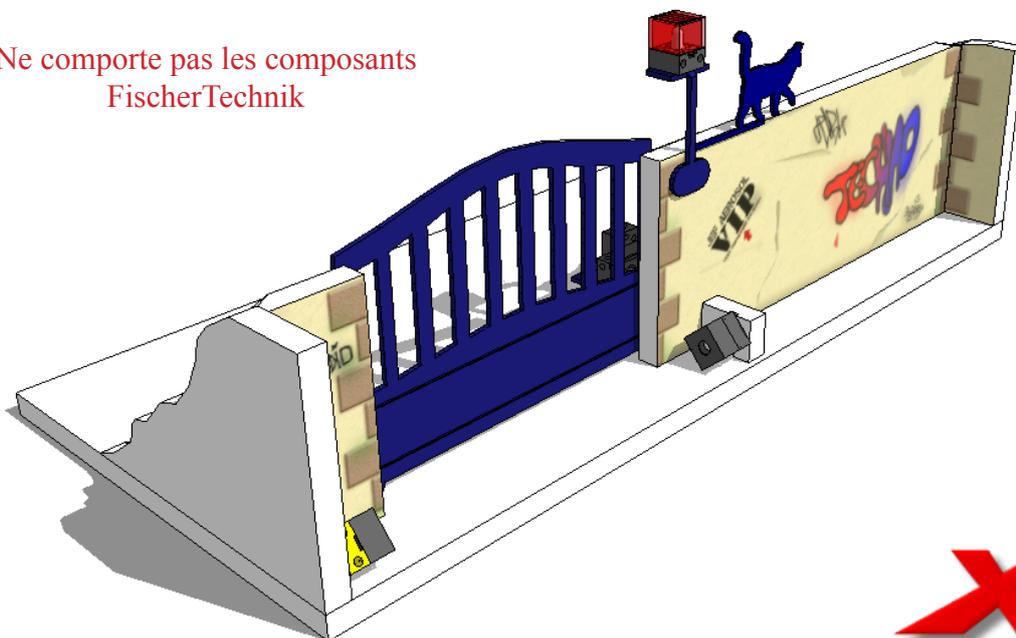
Kit Portail à assembler

En sachet

réf : KTPORTA

Nbre	Désignation	Matière	Dimensions	Épaisseur
2	Vis posidriv	Acier	3x10	
9	Vis posidriv	Acier	3x30	
1	Plaque Depron©	Polystyrène	400 x 250 env	3 mm
4	Pieds auto-collants	Elastomère	10 mm	2 mm
1	Bâti usiné	PVC blanc	420 x 200	10 mm
1	Muret de façade	PVC blanc	90 x 35	10 mm
1	Muret latéral droit	PVC blanc		10 mm
1	Borne porte-faisceau IR	PVC blanc	25 x 19	10 mm
1	Muret latéral gauche	PVC blanc		10 mm
1	Mur principal de façade	PVC blanc		1 mm
1	Support de feu et chat à plier	PVC bleu		2 mm
1	Portail complet à plier	PVC bleu		2 mm
1	Portail pour support de «Depron» individuel.	PVC bleu		2 mm
1	Borne phototransistor	PVC blanc		
1	Autocollant Mur-façade	Papier	A4	
1	Mèche floquée pour faux cypres		500 mm	
3	lichen simulation arbuste		Sachet	

Ne comporte pas les composants
FischerTechnik



Xynops

Kit DECORATION



Lot de cyprès
et lichens
réf : KTDECO

Xynops

Kit DECORATION



Lot de cyprès
et lichens
réf : KTDECO

Xynops

Kit DECORATION



Lot de cyprès
et lichens
réf : KTDECO

Xynops

Kit DECORATION



Lot de cyprès
et lichens
réf : KTDECO

Xynops

TechnoMallette E-TEC FischerTechnik

LE PORTAIL

vendu seul

réf : PFIPORT

**Lots de pièces FischerTechnik utilisées
pour le portail collectif**

Pièce	Désignation	Référence	Nombre
	Boîte de vitesse	FI37272	1
	Crémaillère de 60 mm	FI37351	3
	Switch	FI37783	3
	Capot de feu clignotant	FI35078	1
	Lampe à lentille	FI37875	1
	Support de lampe	FI38216	2
	Lampe normale	FI37869	1
	Photo-transistor	FI36134	1
	Chapeau	FI36532	2
	moteur 6-9v	FI32293	1
	fiche verte	FI31337	20
	fiche rouge	FI31336	20
	Fil de câblage vert et rouge	FI36035	7 m