

✓ Activité n°1 : Organigramme d'une barrière de parking

a) Barrière sans feu rouge :

Description de l'animation	Algorithme de programmation
	<pre> graph TD Start([Début]) --> D1{Demande d'ouverture ?} D1 -- Non --> Start D1 -- Oui --> P1[] P1 --> D2{ } D2 -- Non --> Start D2 -- Oui --> P2[] P2 --> D3{ } D3 -- Non --> Start D3 -- Oui --> P3[] P3 --> D4{ } D4 -- Non --> Start D4 -- Oui --> Start </pre>

a) Barrière avec feu rouge :

Description de l'animation	Algorithme de programmation
	<pre> graph TD Start([Début]) --> D1{Demande d'ouverture ?} D1 -- Non --> Start D1 -- Oui --> P1[] P1 --> D2{ } D2 -- Non --> Start D2 -- Oui --> P2[] P2 --> D3{ } D3 -- Non --> Start D3 -- Oui --> P3[] P3 --> D4{ } D4 -- Non --> Start D4 -- Oui --> P4[] P4 --> D5{ } D5 -- Non --> Start D5 -- Oui --> Start </pre>

✓ **Activité n°2 : Organigramme d'un passage à niveau**

Description de l'animation	Algorithme de programmation
	<pre> graph TD Start([Début]) --> D1{Approche du train ?} D1 -- Non --> Start D1 -- Oui --> P1[] P1 --> D2{ } D2 -- Non --> Start D2 -- Oui --> P2[] P2 --> D3{ } D3 -- Non --> Start D3 -- Oui --> P3[] P3 --> D4{ } D4 -- Non --> Start D4 -- Oui --> P4[] P4 --> D5{ } D5 -- Non --> Start D5 -- Oui --> P5[] P5 --> D6{ } D6 -- Non --> Start D6 -- Oui --> P6[] P6 --> D7{ } D7 -- Non --> Start D7 -- Oui --> P7[] P7 --> Start </pre>

✓ **Activité n°3 : Organigramme d'un escalator**

Description de l'animation	Algorithme de programmation
	<pre> graph TD Start([Début]) --> D1{ } D1 -- Non --> Start D1 -- Oui --> P1[] P1 --> P2[] P2 --> D2{ } D2 -- Non --> D3{ } D2 -- Oui --> Start D3 -- Non --> D4{ } D3 -- Oui --> P3[] D4 -- Non --> Start D4 -- Oui --> P4[] P4 --> Start </pre>

✓ **Conclusion :**

.....

.....