

### Devoir Surveillé (Réseaux Locaux Industriels) (temps: 1h30)

Les documents ne sont pas autorisés!

### **PARTIE 1 : Questions de cours [10 points]**

**ATTENTION :** Bonne réponse : vous avez les points. Réponse i**ncomplète** ou mauvaise réponse : **0** points. Toutes combinaisons sont possibles : il peut Il n'y avoir aucune, plusieurs ou 4 affirmations correctes.

1. Parmi ces	protocoles,	lequel	ne fait	pas	partie
de la famille	de protocol	les IP?			

- A. TCP
- B. UDP
- C. IP

# 3. Le débit binaire maximum du bus CAN dépend de:

- A. Nombre d'ECU
- B. Topologie du réseau
- C. Longueur du réseau
- D. Contraintes des terminaux

## 5. Quelle est la vitesse maximale du bus Modbus (ASCII, RTU)?

- A. 100 Mb/s
- B. 1 Mb/S
- C. 56 Kb/s
- D. 1 Kb/s

### 7. Qu'utilise le Modbus ASCII afin de minimiser les erreurs?

- A. CRC
- B. CSMA / CD
- C. LRC
- D. Code de Hamming

#### 2. Quelle est la vitesse maximale du bus CAN?

- A. 100 Mb / s
- B. 1 Mb / s
- C. 100 Kb/s
- D. 1 Kb / s

### 4. La topologie utilisée par le Bus FlexRAy:

- A. Etoile
- B. Anneau
- C. Bus
- D. Libre

### 6. Quelle est la méthode d'accès au canal utilisée par Modbus (RTU, ASCII, TCP) ?

- A. Anneau
- B. CSMA/CD
- C. Maitre/esclave
- D. TDMA

#### 8. Qu'utilise le FlexRay afin de minimiser les erreurs?

- A. CRC
- B. CSMA / CD
- C. LRC
- D. Code de Hamming



### ING4/SE App Réseaux Locaux Industriels /2018-2019

### 9. La synchronisation des horloges dans le bus CAN est basée sur:

- A. Fault tolerant clock algorithm
- B. Octet par Octet
- C. Bit stuffing
- D. C'est une transmission synchrone

#### 11. Quel réseau est à tolérance aux fautes?

- A. CAN Low Speed
- B. Modbus
- C. FlexRAy
- D. ModBus TCP

### 13. Quel dispositif d'interconnexion réseau pouvonsnous utiliser pour créer un réseau FlexRay:

- A. Routeur
- B. Commutateur
- C. Concentrateur
- D. Pont

### 15. Quelle est la méthode d'accès au canal utilisée par FlexRay ?

- A. Anneau
- B. CSMA/CD
- C. Maitre/esclave
- D. TDMA

#### 17. Les systèmes en temps réel devraient être:

- A. Rapide
- B. A temps partagé
- C. Déterministe
- D. Prédictible

### 10. La synchronisation des horloges dans le bus ModBus est basée sur:

- A. Fault tolerant clock algorithm
- B. Octet par Octet
- C. Bit stuffing
- D. Protocol Control Frames
- E. C'est une transmission synchrone

#### 12. Que signifie Tolérant aux Fautes?

- A. Système sécurisé
- B. Redondance
- C. Sûreté
- D. haute vitesse

### 14. La synchronisation des horloges dans le bus FlexRAy est basée sur:

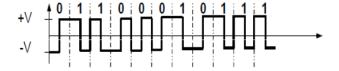
- A. Fault tolerant clock algorithm
- B. Octet par Octet
- C. Bit stuffing
- D. C'est une transmission synchrone

### 16. Quelle est la l'architecture utilisée dans le système CAN?

- A. Multi Maitre
- B. Maitre Esclave
- C. Multi Esclaves
- D. Libre

#### 18. Quel type de codage utilise la séquence suivante?

- A. NRZ
- B. NRZI
- C. Manchester
- D. Miller





### **PARTIE 2 : Exercices [10 points]**

Répondez aux questions dans les encadrés.

### Exercice 1 [6 points]:

On considère un réseau MOdBus TCP dont le débit D=10 Mb/s reliant N= 11 nœuds dont la topologie est un Bus. La distance entre deux nœuds L =250 m.

Sachant que la vitesse de propagation des signaux V =200 000 Km/S

- A. Déterminez le temps de propagation des signaux entre les deux stations les plus éloignées.
- B. Déterminez le temps d'acheminement de bout en bout d'une trame ModBus TCP.
- C. Au  $t = t0 + 6 \mu s$ , la station B décide d'émettre à son tour une trame. Est-ce que cela pose problème?

### **Exercice 2** [2 points]:

On utilisera le polynôme générateur x4 + x2 + x.

- 1. On souhaite transmettre le message suivant :1111011101, quel sera le CRC à ajouter ?
- 2. Je viens de recevoir les messages suivants : 1111000101010, 1100010101010, sont-ils corrects. ?



### **Exercice 3 [2 points]:**

Calculez la valeur de correction de l'offset et le débit pour le nœud FlexRay X à l'aide de l'algorithme Fault Tolerant Midpoint. On considère une topologie de 11 nœuds.

Node X				
Slot	Measured Values (µ Tick s)			
	Offset	Rate		
d	4	-9		
h	-3	1		
m	7	-8		
О	6	2		
r	-1	12		
u	1	6		
у	0	-9		
z	-1	-2		

FTM Algorithm			
Number of Sync Nodes	Parameter k		
1 - 2	0		
3 - 7	1		
> 7	2		

Measurement Values are relative to the local timing of node