

UNIVERSITÉ PAUL SABATIER

Modèle Temporel avancé

- TP : SYSTÈME DE TRAITEMENT AUTOMATISÉ -

Auteurs :

Lucien RAKOTOMALALA
David TOCAVEN

Encadrant :

Pauline RIBOT
Euriell LE CORRONC Michel COMBAU

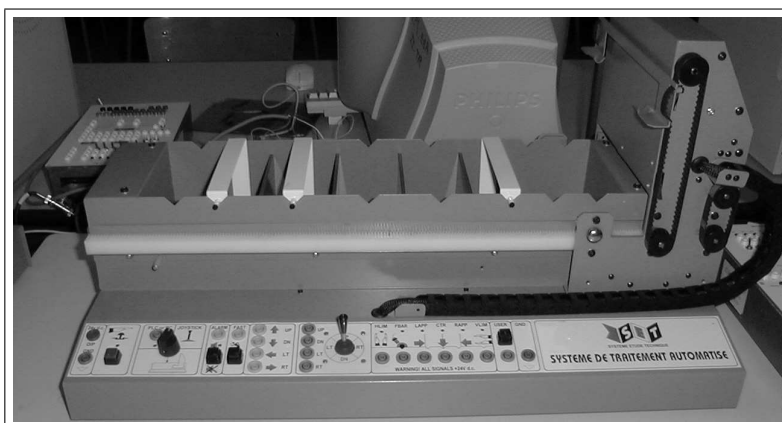


Table des matières

Introduction	1
1 Modélisation et analyse de la réalisation d'une opération	2
1.1 Modèle réseau de Petri temporel d'une opération	2
1.2 Estimation de Prise/Pose et Avance/Reculé	3
1.3 Analyse du modèle	3
2	4
3	5
4 Conclusion	6
Annexes	8
TITRE	8
TITRE	8
Annexe 2 - TITRE	9

Introduction

Chapitre 1

Modélisation et analyse de la réalisation d'une opération

Nous allons dans un premier temps réaliser une modélisation par réseau de Petri temporel de la réalisation d'une opération. Cette modélisation sera générique à la réalisation de toute opération O_i . Ensuite, nous réaliserons un code C qui permet d'estimer les durées des différentes opérations. Finalement, nous analyserons le réseau de Petri à l'aide de *TINA 2.8.4*.

1.1 Modèle réseau de Petri temporel d'une opération

Nous avons, pour modélisation générique d'une opération, considéré que le chariot de déplacement se trouve en bas. Voici le réseau de Petri temporel (voir figure 1.1) :

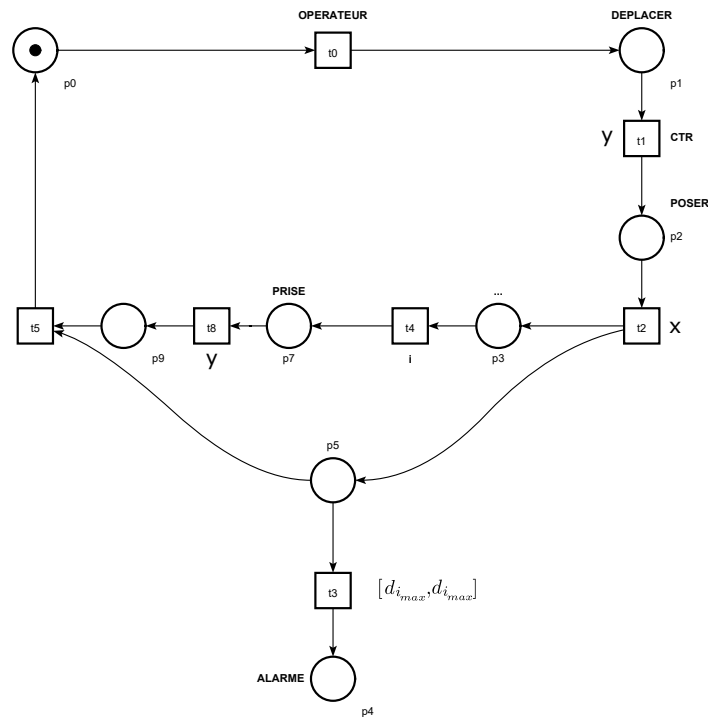


FIGURE 1.1 – Modèle réseau de Petri générique d'une opération.

1.2 Estimation de Prise/Pose et Avance/Reculé

1.3 Analyse du modèle

Chapitre 2

Chapitre 3

Chapitre 4

Conclusion

Annexes

Annexe 1 - TITRE

Annexe 2 - TITRE