

Étude d'un Système Numérique et d'Information

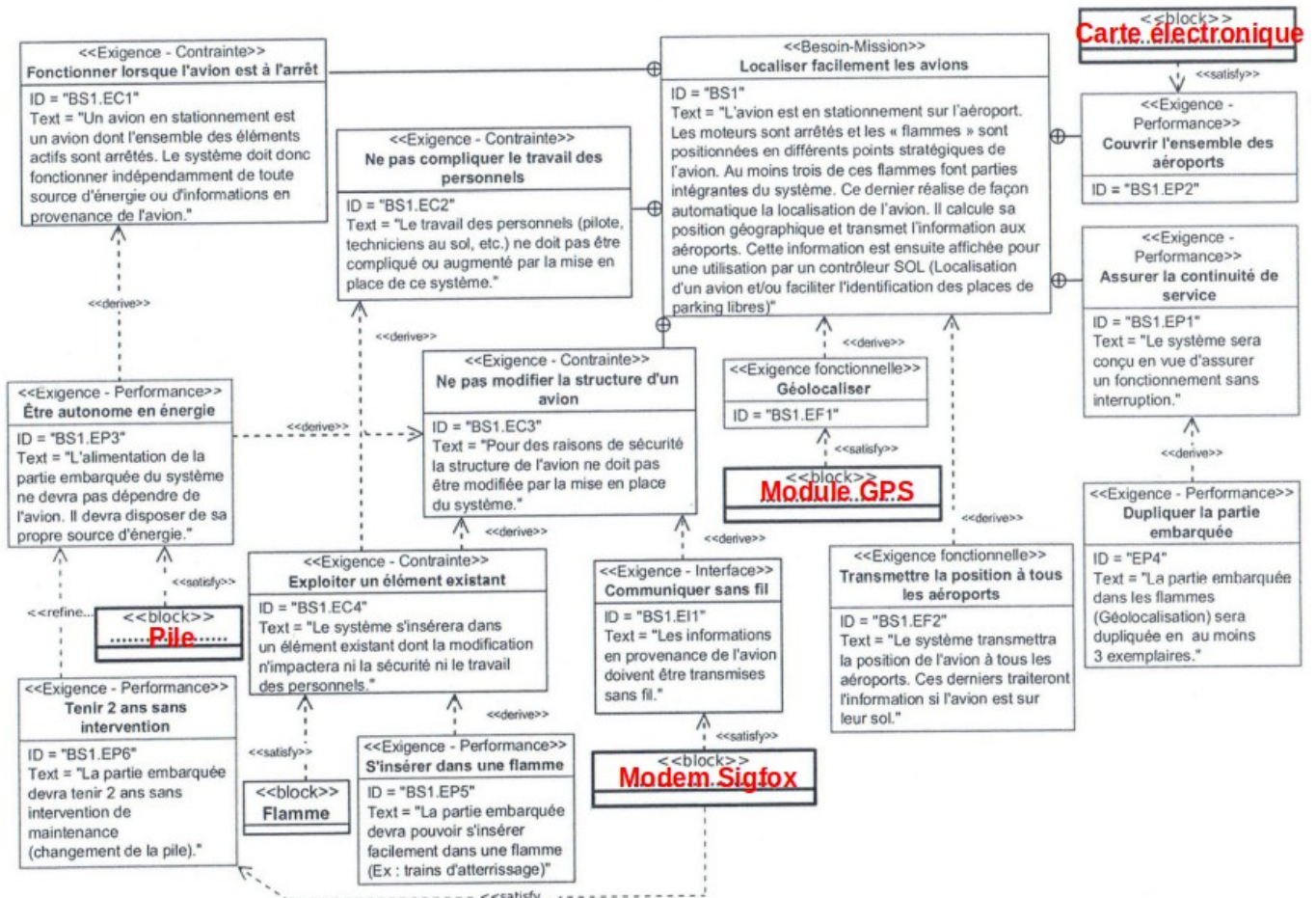
Option A (IR) - Session 2019

Correction tv (version 0.9)

Système de localisation d'avions au sol par flammes connectées

Partie A. Analyse des exigences du système

Q1. Diagramme



Q2. Contrainte : structure de l'avion non modifiable

Partie B. Optimisation de la flamme

Q3.

Trame : \$GPGGA,235942.800,,,,,0,00,,M,,M,,*7B

Champ Position Fix Indicator : **0** → **Fix not available**
6 virgules

Q4.

Trame : 38 caractères + <CR> + <LF> = 40 caractères

Format : 1 bit START + 8 bits DATA + 1 STOP = 10 bits

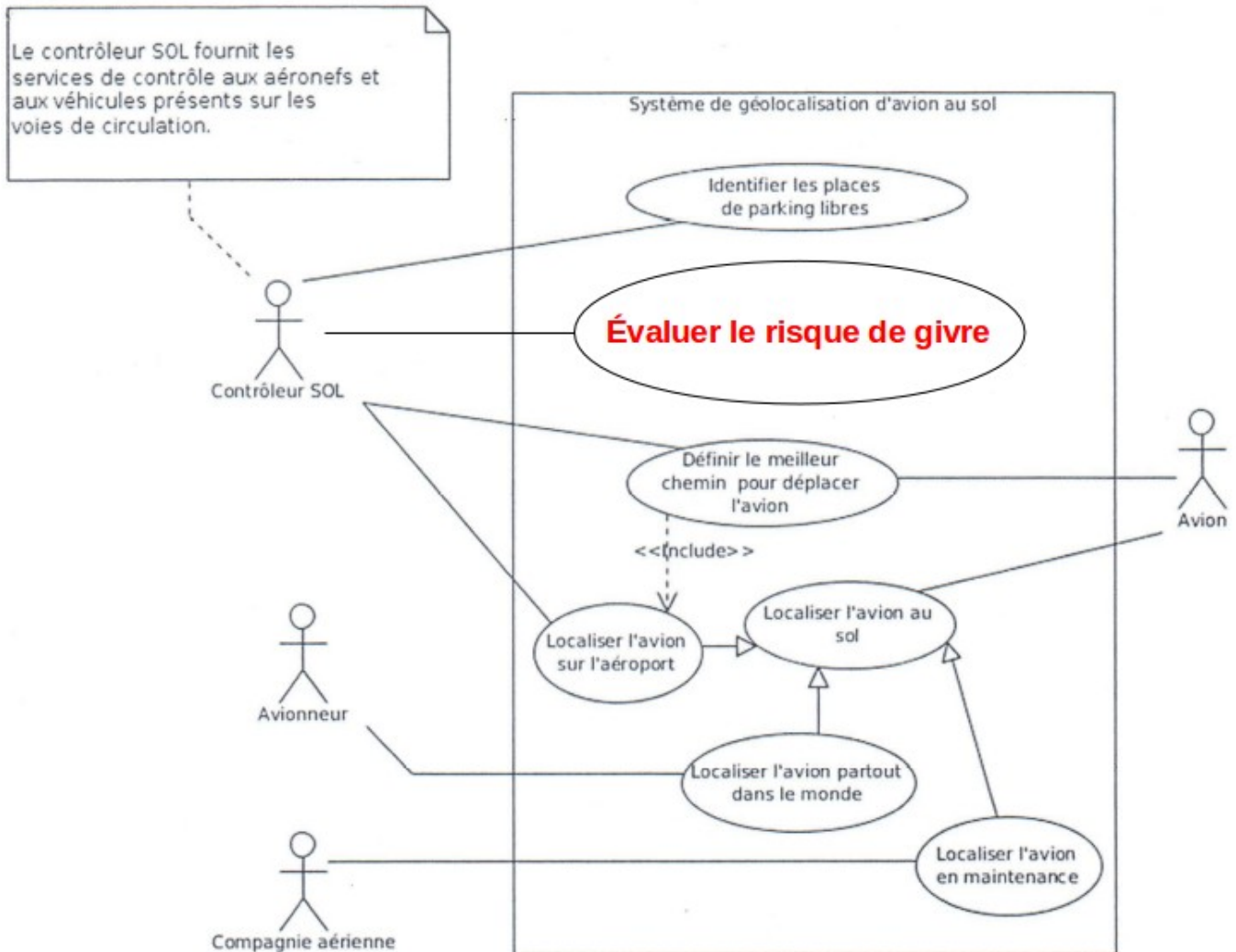
Total = 40 x 10 = 400 bits

Temps transmission = 400 / 9600 = 0,041666667 s → **41,67 ms**

Q5. Trame MTK : **\$PMTK314,0,0,0,1,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0*XX<CR><LF>**

Partie C. Amélioration du système

Q6.



Remarque : certains mettraient une association avec l'avion ! Pour moi, l'avion ne devrait pas apparaître à la base sur ce diagramme (il ne tire aucun bénéfice observable de ce système et il est cité dans les cas d'utilisation !).

Q7.

```
class Capteur_T_HR
{
    private:
        I2C *liaisoni2c;
        unsigned char adresse;
        double temperature;
        double humiditeRelative;

    public:
        Capteur_T_HR(I2C *i2c);
        Capteur_T_HR(I2C *i2c, unsigned char adresse);
        double getTemperature();
        double getHumiditeRelative();
        bool acquerirDonnees();
};
```

Q8.

```
Capteur_T_HR(I2C *i2c) : liaisoni2c(i2c), adresse(0x28)
{
}

// ou :
Capteur_T_HR(I2C *i2c)
{
    liaisoni2c = i2c;
    adresse = 0x28;
}

Capteur_T_HR(I2C *i2c, unsigned char adresse) : liaisoni2c(i2c),
adresse(adresse)
{
}

// ou :
Capteur_T_HR(I2C *i2c, unsigned char adresse)
{
    liaisoni2c = i2c;
    this->adresse = adresse;
}
```

Q9. Décodage :

Latitude (en degrés) : 0025 → 37 et 2A2621 → 423833 soit 37,423833

Longitude (en degrés) : FFFB → -5 et 594A10 → 897416 soit -5,897416

Niveau de tension de la batterie (en V) : 0x1F → 31 dixièmes de volt soit 3,1 V

FFFB →

1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1
complément 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 (4)
+1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 0 1 (5)
Donc -5

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
00	25	2A	26	21	FF	FB	59	4A	10	1F	FF

→ Terminal Aeropuerto de Sevilla, Calle Aeropuerto Viejo, 41019 Séville, Espagne !

Q10. L'informaticien n'a pas de règle ! TODO : Trouver une règle !

10,3 cm x 250 m = 2,575 km

Q11. À 5 Km près, l'erreur est acceptable

Q12. Sérieusement !

Q13. Partie entière Sigfox : 48° + partie décimale GPS ,000018 = 48,000018 ce qui donne un écart de 1° par rapport à la position réelle de 49° soit une centaine de kilomètres.

Q14.

```
double Position::recomposerCoordonnee(double coordonneeSigFox, double
coordonneeGPS)
{
    unsigned long partieDecSigFox;
    partieDecSigFox = extrairePartieDecimale(coordonneeSigFox);
    unsigned long partieDecSigGPS;
    partieDecSigGPS = extrairePartieDecimale(coordonneeGPS);
    long difference = partieDecSigFox - partieDecGPS;
    int partieEntiere = static_cast<int>(coordonneeSigFox);

    if(abs(difference) > (OFFSET/2))
    {
        if(((coordonneeSigFox > 0.) && (partieDecSigFox < (OFFSET/2))) ||
            ((coordonneeSigFox <= 0.) && (partieDecSigFox > (OFFSET/2))))
        {
            --partieEntiere;
        }
        else
        {
            ++partieEntiere;
        }
    }

    return partieEntiere;
}
```

Partie D. Évolution de la base de données du cloud Airbus

Q15. Clé primaire : **id** et Autre champ : **sigfoxID**

Q16. **avionId** clé étrangère de la table FlammeConnectee qui correspond à la clé primaire **id** de la table Avion

Q17. SQL :

```
SELECT id FROM FlammeConnectee WHERE sigfoxID = '1D188E';
```

Q18.

```
INSERT INTO DonneesFlamme (latitude, longitude, date, batterie, flammeid)
VALUES ('43.631310', '1.370395', '3.2', '2018/03/20 00:30:00', '2');
```

Q19. **FlammeConnectee** ???

```
ALTER TABLE DonneesFlamme
```

```
ADD complet boolean default false, //ou bool, binary(1) ou tinyint(1) ???
```

```
ADD temperature float,
```

```
ADD humiditeRelative float
```

Partie E. Circulation de l'information depuis le cloud Airbus

Q20.

Adresse multicast : **ff1e::e100:0025**

Unicast	Multicast	Permanente	Temporaire	Portée limitée	Porté globale
	X ff00::/8		X FLGS = 0001 T=1		X SCOP=E

Q21. Adresse multicast (Id de groupe de diffusion 32 bits) : **ff1e::e100:0025** → **225.0.0.37**

Q22.

Serveur « filtrage » → Serveur « gestion des emplacements »

	Trame sur DMZ	Trame sur « backbone »	Trame sur « services internes aéroport »
MAC Source	74-D4-35-BE-95-75	D4-BE-D9-BE-96-E3	00-01-C9-AA-10-1D
MAC Destination	D4-BE-D9-BE-96-E2	00-01-C9-AA-10-1F	74-D4-35-BE-97-8C
IP Source	10.31.48.20	10.31.48.20	10.31.48.20
IP Destination	10.31.16.50	10.31.16.50	10.31.16.50

Q23. Même chemin : FORWARD eth2 → eth1

iptables -A FORWARD -i eth2 -o eth1 -d ff10::/12 -j ACCEPT

Q24. eth2 (INTERNET) → eth1 (DMZ)

Q25. 10.31.48.0/20

30 compagnies → **5 bits** ($2^5 = 32$ sous-réseaux)

Masque sous-réseaux = $20 + 5 = /25$ (**255.255.255.128**)

host-id = $32 - 25 = 7$ bits ($2^7 - 2 = 126$ hôtes max)

	Adresse sous-réseau	Masque CIDR	Broadcast	Plage	Nb max hôtes
Premier	10.31.48.0	/25	10.31.48.127	10.31.48.1 à 10.31.48.126	$2^7 - 2 = 126$
Deuxième	10.31.48.128	/25	10.31.48.255	10.31.48.129 à 10.31.48.254	$2^7 - 2 = 126$

Le troisième en 10.31.49.0, puis 10.31.49.128, ...

Q26.

	Valeur
Adresse IP source	10.31.16.5
Adresse IP destination	10.31.16.101
Date	2018/03/04 03:45:00
Latitude	43.631201
Longitude	1.371171

Q27. Src Port : 8080 → Serveur Web

Partie F. Analyse de l'application de filtrage sur le serveur de l'aéroport

Q28. Classe **RecepteurMcast** et Méthode **traitementSurReception()**

Remarque : il aurait été bien d'indiquer sur le diagramme les classes actives et leurs stéréotypes (`<<thread>>`).

Q29.

36 : pthread_mutex_lock(&semMessage) ; // tente de verrouiller le mutex afin d'accéder à la ressource critique (buffer)

40 : pthread_mutex_unlock(&semMessage) ; // déverrouille le mutex afin de libérer l'accès à la ressource critique (buffer)