Manip

de la voiture V_roue_max (rapport de transmission) V_4.4 4.5 4.6 Castrela Gaxes 5.1	Fonction	Code fonction	Elément concerné	Critère mesurable	Code critère
Calculer la consigne à appliquer aux moteurs F1 Implémentation Matlab Simulink Pouvoir tester différents cas d'utilisation Pouvoir commander la voiture à distance Pouvoir commander la voiture à distance F2 Servomoteur de direction F3 Indie Servomoteur de direction F4 Indie Servomoteur de direction F5 Indie Servomoteur de direction F6 Indie Servomoteur de direction F7 Indie Servomoteur de direction F8 Indie Servomoteur de la carte de communication possible Débit suffisant pour transmettre les données de de deux moteurs et un servomoteur de de direction F8 Indie Servomoteur de de direction F9 Indie Servomoteur de		F1			1.1
A appliquer aux moteurs				of the day.	1.2
Assurer la propulsion de la voiture Pouvoir commander la voiture à distance F1 Moteurs Assurer la propulsion de la voiture Pouvoir connaître les grandeurs nécessaires à la validation du modèle Rendre compte des comportements réels du véhicule Rendre compte des comportements réels du véhicule Rendre compte des comportements réels du véhicule Assurer l'alimentation des éléments consommateurs Pouvoir tester différents cas d'utilisation F2 Servomoteur communication puis de virage de 18° (skidpad) au max sensibilité de x° 2.2 Connexion à la carte de communication possible Débit suffisant pour transmettre les données Connexion à la carte de communication possible Débit suffisant pour transmettre les de communication possible Pouvoir comnaître les grandeurs nécessaires à la validation du modèle F4 Assurer l'alimentation des éléments consommateurs Assurer l'alimentation des éléments consommateur de dervers de communication d'arche de deux moteurs e	à appliquer aux				1.3
Pouvoir tester différents cas d'utilisation			on Matlab		1.4
Pouvoir tester différents cas d'utilisation				Communique avec la carte de communication	1.5
Pouvoir commander Particular Pouvoir de la voiture Particular Particular Pouvoir connaître les grandeurs excessaires à la validation du modèle Particular Parti					1.6
Pouvoir commander Particular Pouvoir de la voiture Particular Particular Pouvoir connaître les grandeurs excessaires à la validation du modèle Particular Parti					
Pouvoir commander la voiture à distance	différents cas	F2		angle de virage de 18° (skidpad)	2.1
Pouvoir commander la voiture à distance	u utilisation			Sensibilité de x°	2.2
Pouvoir commander la voiture à distance					
Pouvoir commander la voiture à distance		F3	Wifi	communication possible	
la volture à distance Carte de communication on Renvoi des de deux moteurs et un servomoteur Renvoi des données des capteurs 3.6 Moteurs (+variateurs ?) Assurer la propulsion de la voiture F4 Moteurs (+variateurs ?) F4 Puissance (ratio puissance/masse de 200 pour la voiture réelle) V_rot_max Taille V_rot_max (rapport de transmission) F5 Centrale inertielle Précision Capteurs de vitesse de rotation Capteurs de vitesse de rotation Châssis Rendre compte des comportements réels du véhicule F6 Contact au sol Châssis Suspensions Placement du centre de gravité Assurer l'alimentation des éléments consommateurs F7 Batterie Arduino F7 Batterie Moteur Voltage 7.5 Capacité Voltage 7.5					3.2
Assurer la propulsion de la voiture F4 Moteurs (+variateurs ?) Pouvoir connaître les grandeurs nécessaires à la validation du modèle Rendre compte des comportements réels du véhicule Rendre compte des comportements réels du véhicule Assurer l'alimentation des éléments consommateurs Pout wifi pilotage de deux moteurs et un servomoteur Renvoi des données des capteurs 3.6 Puissance (ratio puissance/masse de 200 pour la voiture réelle) V_rot_max 1.3 4.1 V_roue_max (rapport de transmission) 4.5 4.6 Centrale inertielle Précision 5.2 Capteurs de vitesse de rotation Châssis Rendre compte des comportements réels du véhicule F6 Suspensions Placement du centre de gravité Assurer l'alimentation des éléments consommateurs F7 Batterie Arduino F7 Batterie Moteur Voltage 7.2 Capacité 7.1 Capacité 7.1 Voltage 7.2 Taille 7.3 Capacité 7.4 Voltage 7.5					3.3
Assurer la propulsion de la voiture F4			communicati		3.4
Assurer la propulsion de la voiture F4 Moteurs (+variateurs ?) F4 Moteurs (+variateurs ?) F5 Centrale inertielle Pouvoir connaître les grandeurs nécessaires à la validation du modèle Rendre compte des comportements réels du véhicule F6 Contact au sol Châssis Consommateurs F7 Batterie Arduino Renvoi des données des capteurs 4.1 Moteurs (+variateurs ?) Puissance (ratio puissance/masse de 200 pour la voiture réelle) V_rot_max Taille V_roue_max (rapport de transmission) 4.5 4.6 Centrale inertielle Précision F5 Capteurs de vitesse de rotation Taille F5 Contact au sol Châssis Suspensions Placement du centre de gravité F7 Batterie Arduino F7 Batterie Arduino Batterie Moteur F7 Batterie Moteur F7 Capacité Voltage 7.1 Capacité Voltage 7.2 Taille Capacité Voltage 7.3 Capacité Voltage 7.4 Voltage 7.5				9	3.5
Assurer la propulsion de la voiture F4				Renvoi des données des capteurs	3.6
Assurer la propulsion de la voiture F4					
Assurer la propulsion de la voiture F4 F4 F5 Centrale inertielle Capteurs de vitesse de rotation Châssis Rendre compte des comportements réels du véhicule F6 Contact au sol Châssis Suspensions Placement du centre de gravité Assurer l'alimentation des éléments consommateurs F7 Resulterie Arduino Resulterie Arduino Resulterie Arduino F7 Capacité Voltage 7.5 V_rote_max Taille 4.2 4.3 4.4 4.4 4.5 4.6 Asaes F1 Centrale inertielle Précision 5.2 Précision 5.4 Taille 6.1 6.1 6.1 6.2 6.3 Capacité Voltage 7.1 Varoue_max (rapport de transmission) 4.5 4.6 Asaes F7 Capteurs de vitesse de Précision 5.4 Taille 6.1 Capacité Voltage 7.1 Taille 7.3 Capacité Voltage 7.4 Voltage 7.5	Assurer la propulsion de la voiture	F4	(+variateurs	Puissance (ratio puissance/masse de 200 pour la voiture réelle)	4.1
Transmission V_roue_max (rapport de transmission) 4.4				V_rot_max	4.2
Transmission V_roue_max (rapport de transmission) 4.4 4.5 4.6 Pouvoir connaître les grandeurs nécessaires à la validation du modèle F5 Capteurs de vitesse de rotation Contact au sol Châssis Rendre compte des comportements réels du véhicule F6 Suspensions Placement du centre de gravité Assurer l'alimentation des éléments consommateurs F7 Batterie Arduino Transmission V_roue_max (rapport de transmission) 4.4 4.5 4.6 Précision 5.2 Précision 5.4 Précision 5.4 F6 Capteurs de vitesse de Précision 5.4 Echelle 1/8 ou plus grand 6.1 Echelle 1/8 ou plus grand 6.2 6.3 6.3 Réglables 6.4 Réglable par placement des masses 6.5 6.6 Taille 7.1 Capacité 7.1 Voltage 7.2 Taille 7.3 Capacité 7.4 Voltage 7.5				Taille	4.3
Pouvoir connaître les grandeurs nécessaires à la validation du modèle F5 Centrale inertielle Capteurs de vitesse de rotation Contact au sol Châssis Cuntact au sol Châssis Suspensions Placement du centre de gravité Assurer l'alimentation des éléments consommateurs F7 Centrale inertielle Précision 5.2 5.3 Capteurs de vitesse de Précision Taille F6 Capteurs de Vitesse de Taille F6 Capteurs de Vitesse de Taille F6 Capteurs de Vitesse de Taille F6 Capteurs de Vitesse de Taille F6 Capteurs de Vitesse de Taille F6 Capteurs de Vitesse de Taille F6 Capteurs de Vitesse de Taille F6 Capteurs de Vitesse de Taille F7 Capacité F7 Capacité F7 Capacité T.1 Capacité T.1 Capacité T.3 Capacité T.4 Voltage T.5			Transmission	V_roue_max (rapport de transmission)	4.4
Pouvoir connaître les grandeurs nécessaires à la validation du modèle F5 Capteurs de vitesse de rotation Contact au sol Châssis Contact au sol Châssis Contact au sol Châssis F6 Suspensions Placement du centre de gravité Assurer l'alimentation des éléments consommateurs F7 Batterie Arduino F7 Centrale inertielle Précision 5.2 5.3 Capteurs de vitesse de rotation F6 Capteurs de vitesse de rotation F7 Contact au sol Châssis Echelle 1/8 ou plus grand 6.1 6.2 6.3 Capacité 7.1 Voltage 7.2 Taille 7.3 Capacité 7.4 Voltage 7.5					4.5
Pouvoir connaître les grandeurs nécessaires à la validation du modèle F5 Capteurs de vitesse de rotation Contact au sol Châssis Comportements réels du véhicule F6 Capteurs de vitesse de rotation Contact au sol Châssis F6 Suspensions Placement du centre de gravité Assurer l'alimentation des éléments consommateurs F7 Assurer l'alimentation des éléments consommateurs F7 Batterie Moteur Centrale inertielle Précision F5 Capteurs de vitesse de Précision F6 F6 Capteurs de Vitesse de Précision F6 Capteurs de Vitesse de Précision F6 F6 Capteurs de Vitesse de Précision F6 F6 Capteurs de Vitesse de Précision F6 F6 Capteurs de Vites e Précision F6 F6 Capteurs de Vites e Précision F6 F6 F7 Capteurs de Vites e Précision F6 F6 F6 Capteurs de Vites e Précision F6 F6 F6 Capteurs de Vites e Précision F6 F6 F7 Capteurs de Vites e Précision F6 F6 F7 Capteurs de Vites e Précision F7 Capteurs de Voltage F7 Capteurs de Vites e Précision F7 Capteurs de Vites e Préci					4.6
Pouvoir connaître les grandeurs nécessaires à la validation du modèle F5 Capteurs de vitesse de rotation Contact au sol Châssis Comportements réels du véhicule F6 Capteurs de vitesse de rotation Contact au sol Châssis F6 Suspensions Placement du centre de gravité Assurer l'alimentation des éléments consommateurs F7 Assurer l'alimentation des éléments consommateurs F7 Batterie Moteur Centrale inertielle Précision F5 Capteurs de vitesse de Précision F6 F6 Capteurs de Vitesse de Précision F6 Capteurs de Vitesse de Précision F6 F6 Capteurs de Vitesse de Précision F6 F6 Capteurs de Vitesse de Précision F6 F6 Capteurs de Vites e Précision F6 F6 Capteurs de Vites e Précision F6 F6 F7 Capteurs de Vites e Précision F6 F6 F6 Capteurs de Vites e Précision F6 F6 F6 Capteurs de Vites e Précision F6 F6 F7 Capteurs de Vites e Précision F6 F6 F7 Capteurs de Vites e Précision F7 Capteurs de Voltage F7 Capteurs de Vites e Précision F7 Capteurs de Vites e Préci					
recessaires à la validation du modèle F5 Capteurs de vitesse de rotation Contact au sol Châssis Cupportements réels du véhicule F6 Capteurs de vitesse de rotation Contact au sol Châssis F6 Suspensions Placement du centre de gravité Assurer l'alimentation des éléments consommateurs F7 Batterie Arduino F7 Capteurs de Précision F6 Réglable par plus grand F6 Réglables F6 Capacité F7 Capacité F	nécessaires à la	F5	inertielle	6axes	5.1
récessaires à la validation du modèle F5 Capteurs de vitesse de rotation Contact au sol Châssis Châssis Châssis F6 Suspensions Placement du centre de gravité Assurer l'alimentation des éléments consommateurs F7 Batterie Arduino F7 Batterie Moteur F5 Capteurs de vitesse de Précision F6 Capteurs de Vitesse de Précision F6 Capteurs de Précision F6 Capteurs de Précision F6 Capteurs de Précision F6 F7 Capteurs de Précision F8 Echelle 1/8 ou plus grand 6.2 Réglables Réglables F6 Capacité F7.1 Voltage F7.2 Taille Taille Taille Toille Toill				Précision	5.2
validation du modèleCapteurs de vitesse de rotationPrécision5.4Rendre compte des comportements réels du véhiculeContact au solEchelle 1/8 ou plus grand6.2ChâssisSuspensionsRéglables6.4Placement du centre de gravitéRéglable par placement du centre de gravité6.5Assurer l'alimentation des éléments consommateursF7Capacité7.1Batterie MoteurCapacité7.3Capacité7.4Voltage7.5					5.3
Rendre compte des comportements réels du véhicule F6 Assurer l'alimentation des éléments consommateurs Contact au sol Châssis Echelle 1/8 ou plus grand 6.1 Echelle 1/8 ou plus grand 6.2 Réglables 6.3 Réglables Réglable par placement des masses 6.5 Capacité 7.1 Voltage 7.2 Taille 7.3 Capacité 7.4 Voltage 7.5			vitesse de	Précision	5.4
Rendre compte des comportements réels du véhicule F6 Suspensions Placement du centre de gravité Batterie Arduino F7 Batterie Moteur Sol Châssis Echelle 1/8 ou plus grand 6.2 6.3 Réglables 6.4 Réglable par placement des masses 6.5 Capacité 7.1 Voltage 7.2 Taille 7.3 Capacité 7.4 Voltage 7.5				Taille	5.5
Rendre compte des comportements réels du véhicule F6 Suspensions Placement du centre de gravité Batterie Arduino F7 Batterie Moteur Sol Châssis Echelle 1/8 ou plus grand 6.2 6.3 Réglables 6.4 Réglable par placement des masses 6.5 Capacité 7.1 Voltage 7.2 Taille 7.3 Capacité 7.4 Voltage 7.5					
Rendre compte des comportements réels du véhicule F6 Suspensions Placement du centre de gravité Réglable par placement des masses 6.5 6.6 Capacité 7.1 Assurer l'alimentation des éléments consommateurs F7 Batterie Arduino Batterie Moteur Voltage 7.2 Capacité 7.3 Capacité 7.4 Voltage 7.5	comportements réels	F6			6.1
Rendre compte des comportements réels du véhicule F6 Suspensions Placement du centre de gravité Réglable par placement des masses F6 Réglable par placement des masses F7 Batterie Arduino F7 Batterie Arduino F7 Batterie Moteur F7 Capacité 7.1 Capacité 7.3 Capacité 7.4 Voltage 7.5			Châccic	Echelle 1/8 ou plus grand	6.2
Assurer l'alimentation des éléments consommateurs Placement du centre de gravité Placement du centre de gravité Réglable par placement des masses Réglable par placement des masses 6.5 6.6 Capacité 7.1 Voltage 7.2 Taille 7.3 Capacité 7.4 Voltage 7.5			Chassis		6.3
du centre de gravité du centre de gravité 6.6 Capacité 7.1 Batterie Arduino Taille 7.3 Capacité 7.4 Batterie Arduino Tollage 7.5			Suspensions	Réglables	6.4
Assurer l'alimentation des éléments consommateurs Batterie Arduino Capacité 7.1 Voltage 7.2 Taille 7.3 Capacité 7.4 Datterie Voltage 7.5 Capacité 7.4 Voltage 7.5			du centre de		6.5
Assurer l'alimentation des éléments consommateurs Batterie Arduino Taille Capacité 7.2 Taille 7.3 Capacité 7.4 Moteur Voltage 7.5					6.6
Assurer l'alimentation des éléments consommateurs Batterie Arduino Taille Capacité 7.2 Taille 7.3 Capacité 7.4 Moteur Voltage 7.5					
Assurer l'alimentation des éléments consommateurs Arduino Arduino Taille 7.3 Capacité 7.4 Noteur Voltage 7.5		F7	Arduino Batterie	·	7.1
Assurer l'alimentation des éléments consommateurs F7 Batterie Moteur Taille 7.3 Capacité 7.4 Voltage 7.5				Voltage	7.2
consommateurs Capacité 7.4 Batterie Voltage 7.5				Taille	7.3
Moteur Voltage 7.5	I			Capacité	7.4
				Voltage	7.5
				Taille	7.6

Manip

