Carnet de bord

12/03/21 On à commencé avec Amaury Matrangolo, Ewan Habi et Lucas Aupy le projet en démarrant avec les digrammes sysML par Lucas et Amaury et le digramme Gantt qui est fait par Ewan. 3h

15/03/21 On continue les diagrammes sysML avec Lucas et Amaury. 2h

16/03/21 : On continue à détailler les diagrammes sysML avec Amaury matrangolo et Lucas Aupy et avec Ewan Habi. On à ajouter Erwan Julien. On à les dimensions du capteur d’humidité et de température de l’air et on à dimensionné le convertisseur pour adapter la puissance nécessaire au fonctionnement de l’électrovanne. 1h30

19/03/2021 : On recherche les composants pour le fonctionnement de l’arroseur automatique en trouvant à partir du numéros de séries les composants proposés pour le capteur d’humidité du sol,Erwan Julien et Habi Ewan font le diagramme d’exigences

Lucas et Amaury ont trouvé l’alimentation principale pour alimenter l’arroseur automatique : batterie 12V 7AH. Ça fonctionnera pour alimenter la carte arduino mais pour alimenter la valve il va falloir adapter l’intensité.

On à trouver comment on va contrôler l’électrovanne : avec soit un relais soit le shield que le prof nous à passer : « IDUINO motor control »

La prochaine fois à faire : se renseigner sur la iduino, terminer le diagramme de séquence et c’est tout je pense. 3h

On doit terminer le diagramme de séquence.

Le diagramme de séquence est terminé

Et on termine un diagramme d’exigence

Le diagramme de cas d’utilisation est terminé

Finir le tableau pour l’analyse de l’existant et ***FAIRE LE POWERPOINT POUR LA REVUE !!!!!!!!!!!!!!!!***

***Pour le powerpoint il faut qu’on partage les diagrammes :***

* Amaury : req
* Ewan : cas d’utilisation
* Lucas : seq

Powerpoint fini 3h

03/05/2021

On à terminer les choix de la solution. On commence à taper dans le dur