

Description de la communication et de l'environnement du robot:

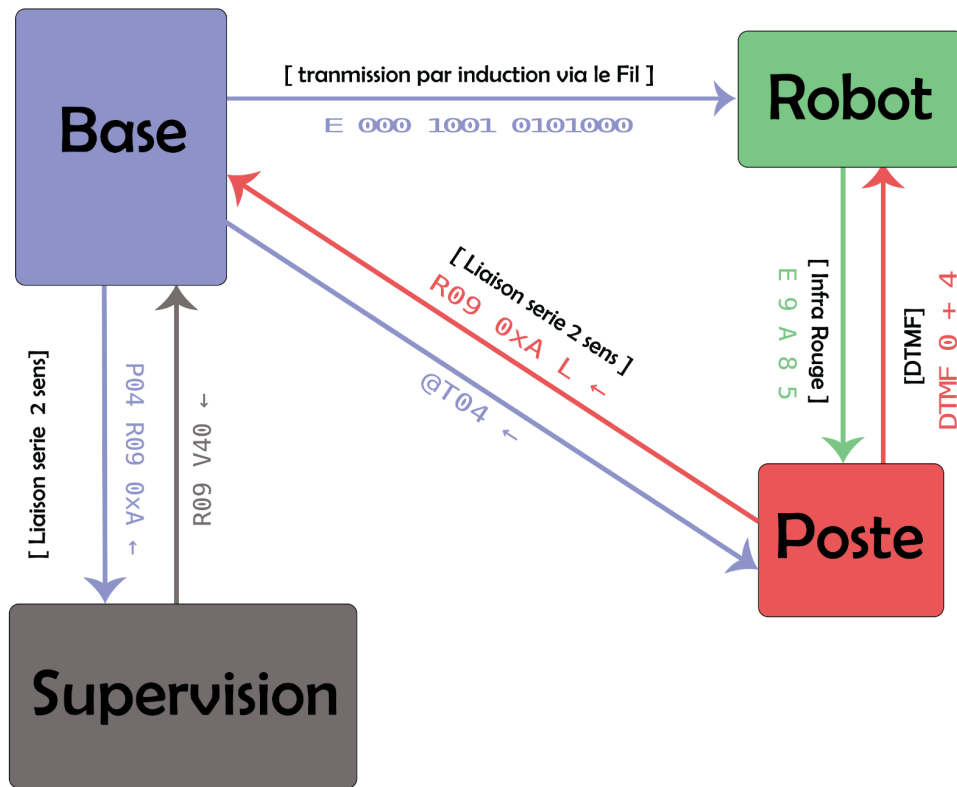


Figure 1: Représentation de la Communication entre les différentes parties du Système

Le schéma ci-dessus représente l'échange d'information entre les différentes parties du système. La technique de chaque liaison est précisée avec un exemple d'information transféré.

Base → Robot **Transmission par induction via le fil** d'une trame contenant l'identifiant du fil et un type d'instruction indiquée par les 3 premiers bits après l'entête **E**.

E 000 0100 0101000 mettre la **vitesse** du robot **4** à **40%** de la **vitesse max**.

Base ↔ Poste **Liaison série**

Base → Poste @T04 ← Demande de mise à jour des informations du **poste 04**

Base ← Poste R9AL ← Le **poste 04** a vu passer le **robot 09** avec une vitesse de **70%** de la **vitesse max**.

Base ⇌ Supervision **Liaison serie**

Base → Supervision P04 R09 A ← l'opérateur est informé que le **robot 9** est à une vitesse de **70%** de sa **vitesse max**.

Base ← Supervision R09 V40 ← l'opérateur envoie l'ordre de fixer la vitesse du **robot 9** à **40%** de la **vitesse max**.

Robot → Poste **Communication Infrarouge**

E 9 A 8 5 : Le **Robot 09** emit qu'il est à une vitesse de **70%** de la **vitesse max** et est en statut de **Livraison** .

Robot ← Poste **Emission de sons DTMF**

Sons **DTMF 4+0** : Émission d'une séquence de **sons DTMF** avec un enchaînement du son "**4**" puis du son "**0**" pour prévenir tout robot passant qu'il s'agit du **Poste 04**.