

consignes premier rendu : dépose moodle avant dimanche 15 mai 23h59 : 7 pdf

xx numero de groupe de 01 à 15

Travail de synthèse pour la compréhension du sujet

1er document à rendre : pdf d'un dessin de l'écran de la supervision sur une page A4 portrait **SUPERVISION_GRxx.pdf**

lecture détaillée du texte pour dessiner tous les points décrits (dernière page de l'énoncé) avec un maximum de situations présentes

2nd document à rendre : pdf qui décrit le robot sur une feuille A4 entière plutôt au format paysage: tous les modules embarqués sur le robot sont présents sur le schéma ... avec leur rôle et des liens virtuels pour des interactions éventuelles

ROBOT_GRxx.pdf

3ieme document à rendre : pdf qui décrit l'environnement dans lequel circulent les robots : postes travail, Base , supervision

COMMUNICATION_GRxx.pdf

but : établir les modules de communication présents dans le système, le canal de transmission, leur rôle ,
et LES LIENS DE COMMUNICATION

Emetteur canal → Récepteur
ex message

4ieme document à rendre : pdf qui détaille un poste ouvrier en format A4 paysage **POSTE_GRxx.pdf**

5ieme document à rendre : pdf qui détaille la base en format A4 paysage **BASE_GRxx.pdf**

6ième document à rendre : pdf qui détaille le grafcet des status du robot, 4 status, conditions de passages :
futur sémaphore informatique FLAG_evenement indiqué de qui il provient, et dans quoi il est traité

STATUS_GRxx.pdf

7ième document à rendre :

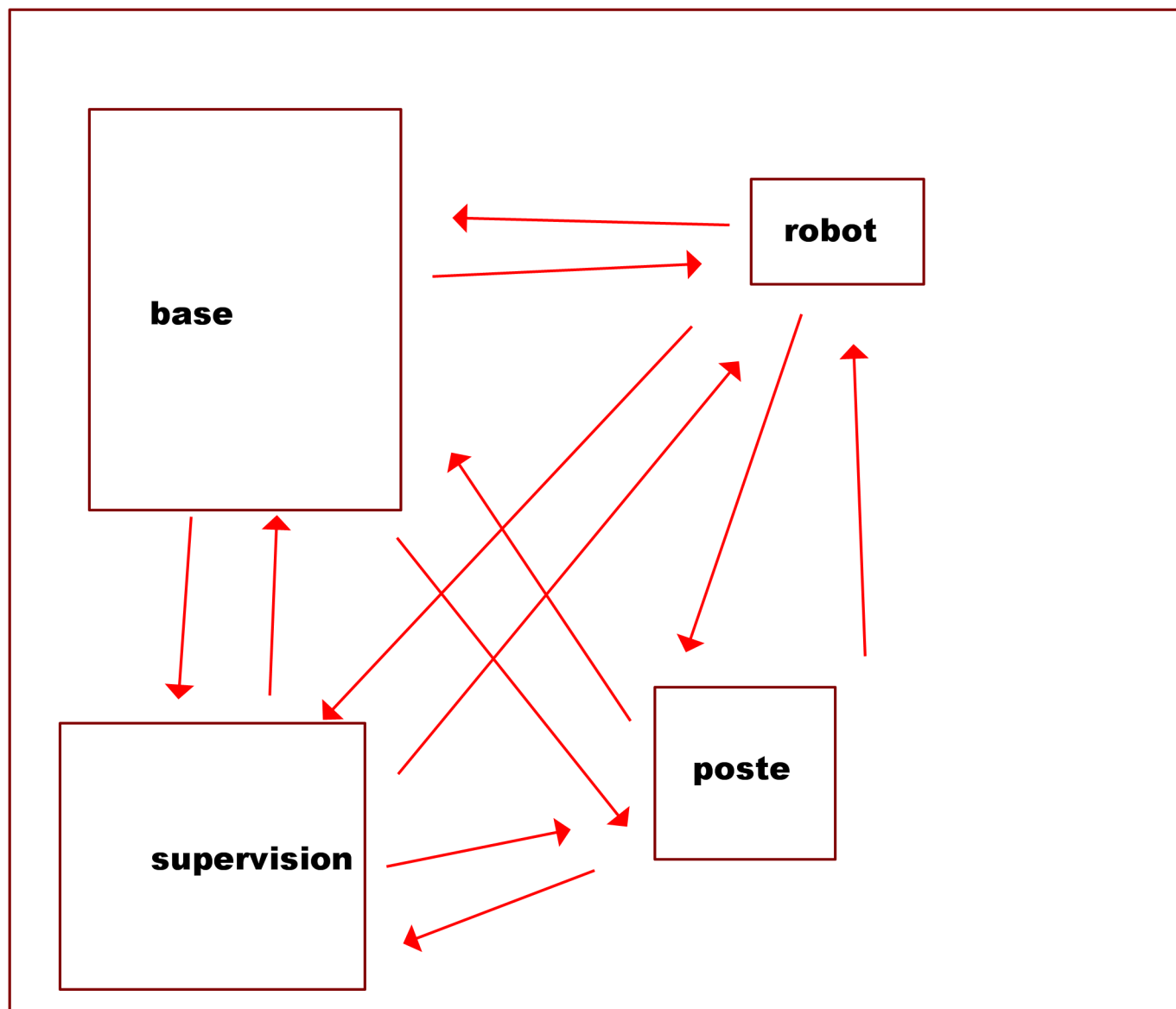
Etude théorique physique du système de guidage par induction

(télécharger le texte de tp mis à disposition dans DISCORD #physique : induction.pdf)

Formules à mettre en place, et les courbes de réponse des bobines à simuler : MATLAB ou EXCEL

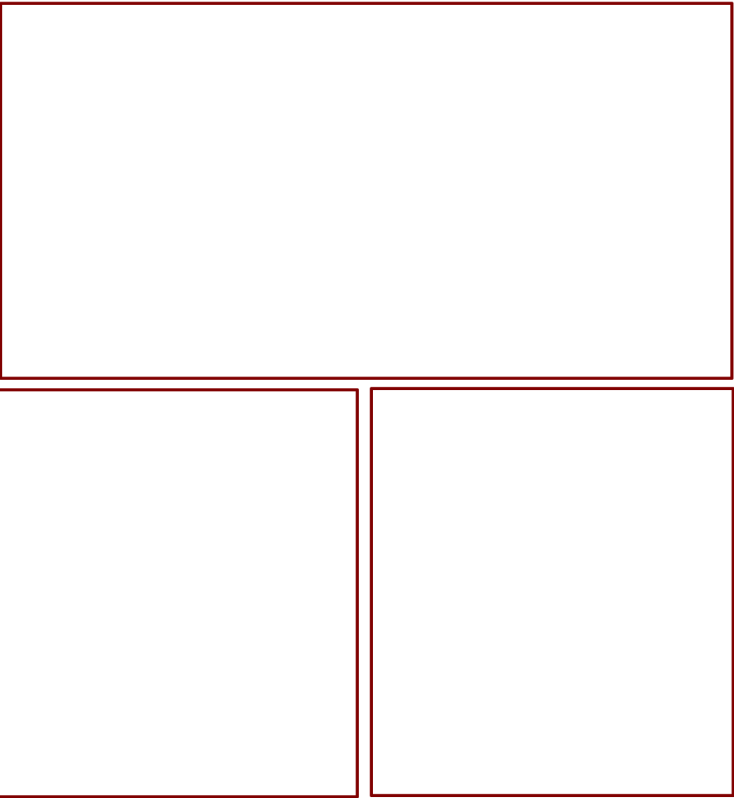
physique_GRxx.pdf

objectif de ce premier lot de rendu est la préparation du second rendu

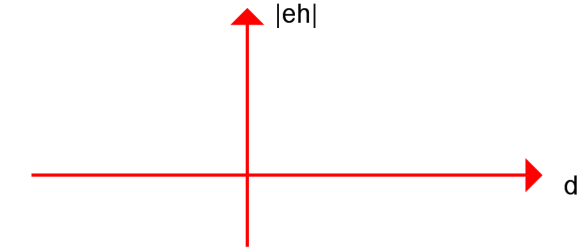


communication

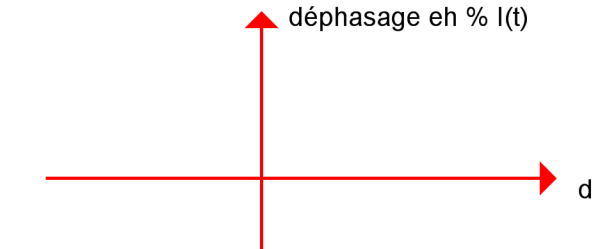
dessins montrant la physique des calculs : 3D, dessus, depuis l'axe du fil
(s'appuyer sur dessins_3D_physique)



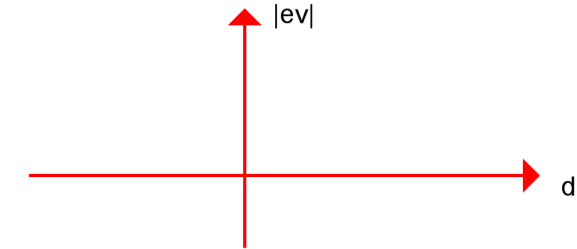
formules FEM bob hor, FEM bob vert



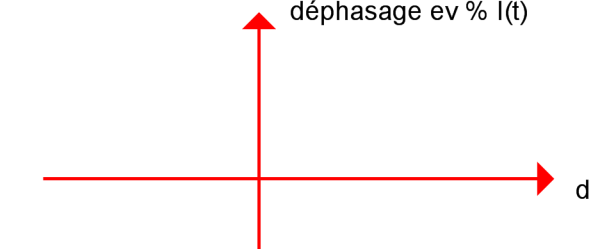
ce n'est pas une sinusoïde qui dépend de t



ce n'est pas une sinusoïde qui dépend de t



pensez qu'une dérivée provoque sin
devient cos 90° de déphasage



pensez qu'une dérivée provoque sin
devient cos 90° de déphasage

comment détecter si on est à gauche ou à droite du fil

dessin du placement des capteurs sur le robot