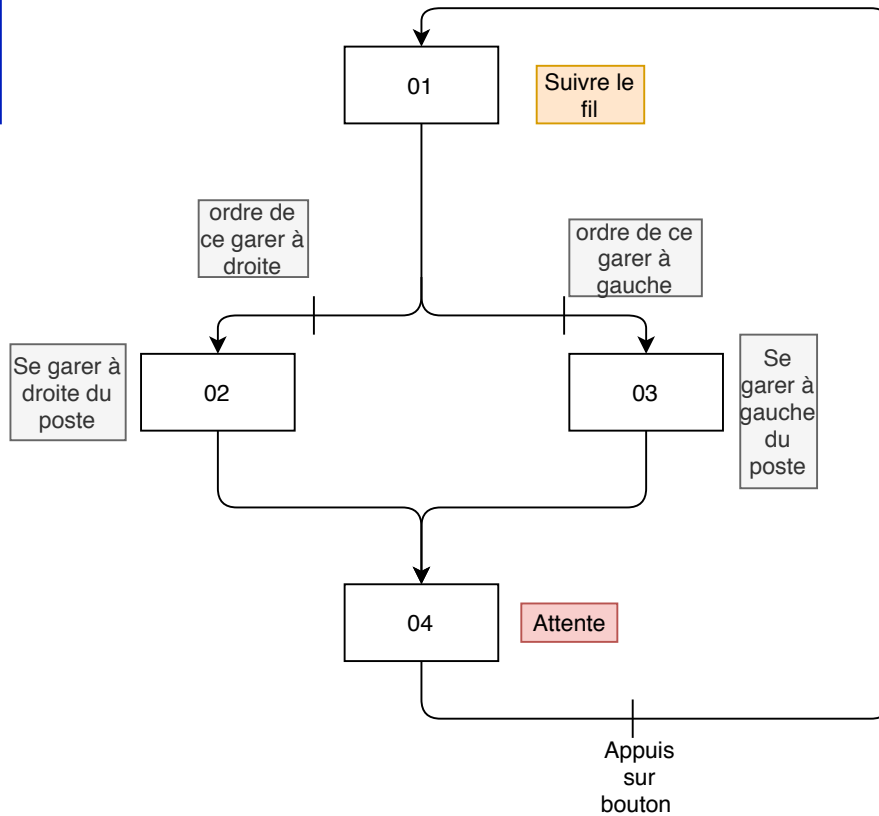
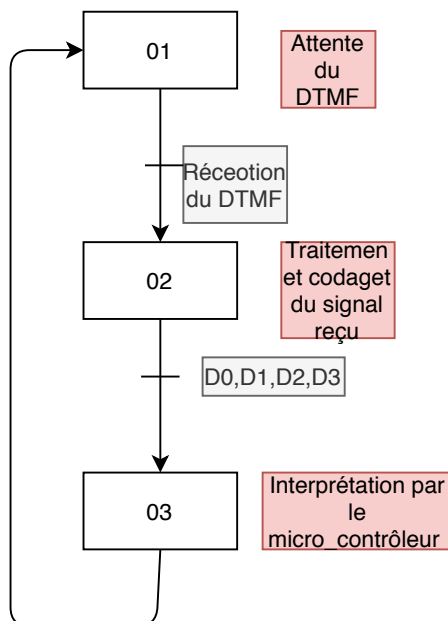


MAE ROBOT

Comportement



Gestion de réception du DTMF

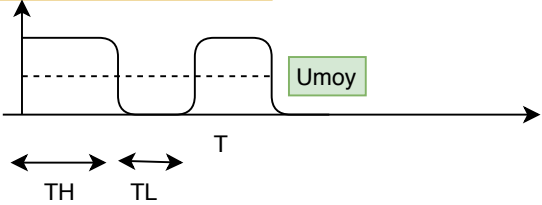


MAE de la vitesse du robot

explications :

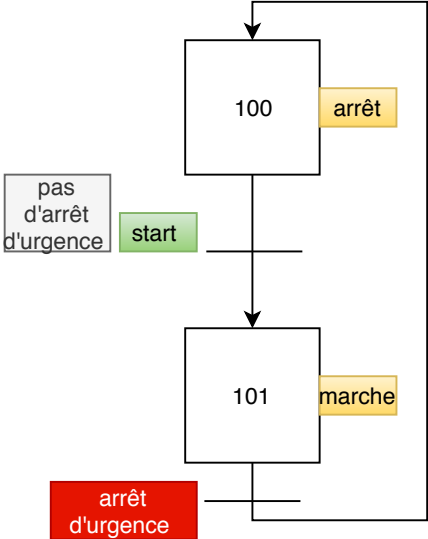
la vitesse angulaire de la roue droite : **Wd** augmente quand le robot est à droite du fil, pour récupérer la distance et pour que le robot suive le fil **Wa=2.Pi.f.d** avec **fd** : la fréquence du signal PWM qui gère le moteur droit, pareil pour **Wg** elle augmente pour compenser la distance quand le robot est à gauche du fil

comment la vitesse varie?



à chaque fois le rapport cyclique augmente, la valeur moyenne de la tension d'entrée augmente, ce qui engendre une accélération du moteur et une augmentation de la vitesse de rotation des roues (vitesse angulaire) **Wd= Umoy/K** avec **K** : caractéristique du moteur

Grafcet Arrêt d'urgence



Grafcet de la vitesse du robot

