

SÉLECTEUR DE BOITE SÉQUENTIELLE







SOMMAIRE

- Le projet
- Le programme du sélecteur
- Le boitier
- L'afficheur
- Les radiofréquences
- Planning
- Conclusion

PRÉSENTATION GÉNÉRALE

- Système de robotisation de boîte vitesse
- Convertir la commande en « H » en commande séquentielle
- Sur la boite de vitesse d'origine
- Intérêts et avantages

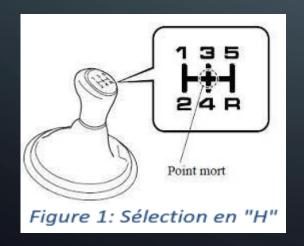
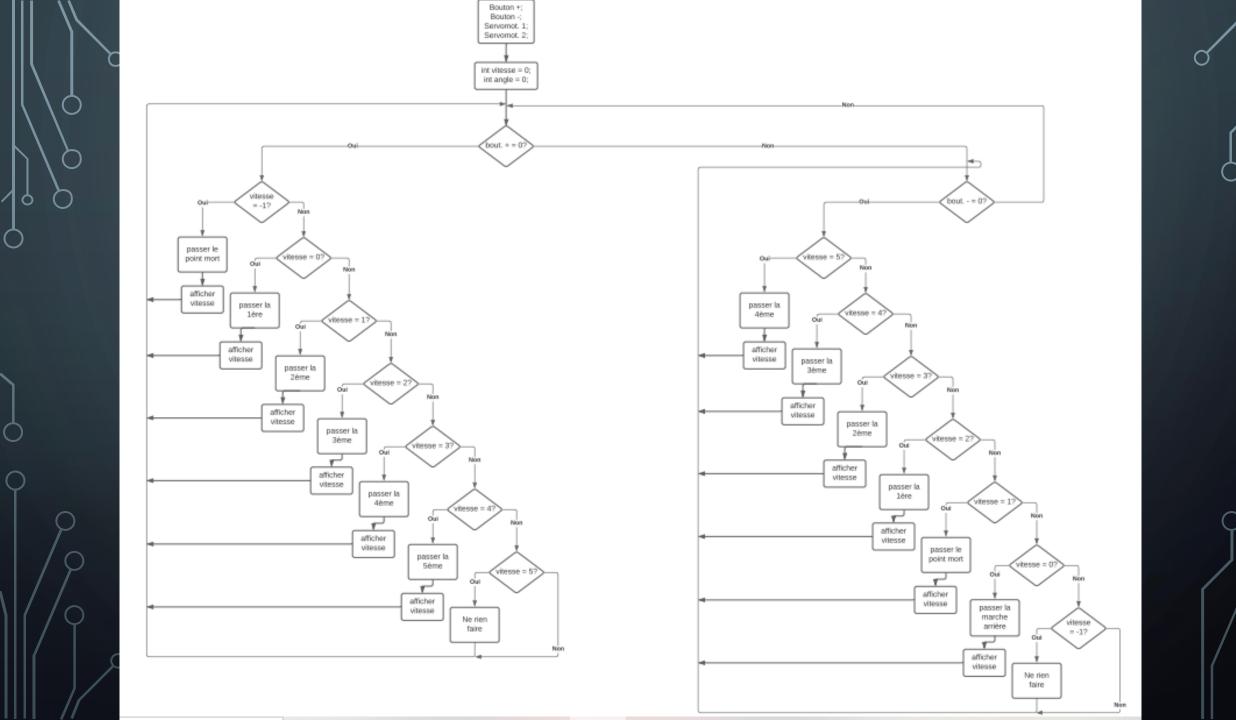




Figure 2: Levier de sélection séquentielle

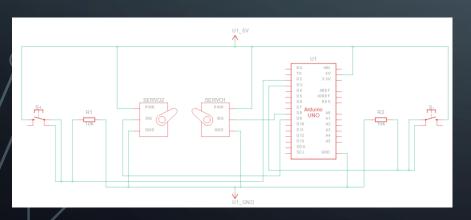
LE PROGRAMME DU SÉLECTEUR

- Succession de tests et de conditions
- Selon le bouton poussoir actionné (+ ou -) et la vitesse déjà engagée, les servomoteurs prennent tour à tour différentes valeurs (Rétrogradage ou passage vitesse supérieure)
- Tests pour déterminer la vitesse engagée en fonction de la position
- > Pour l'afficheur



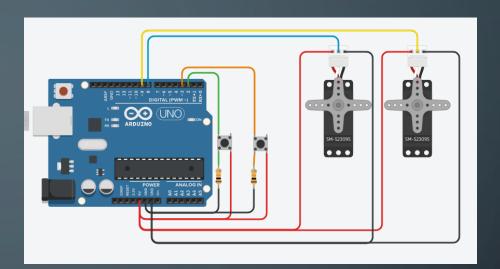
LE BOITIER

- Servomoteurs
- Boutons poussoirs
- Système de "tiroirs/glissières" pour piloter le levier d'origine
- Levier séquentiel intégré



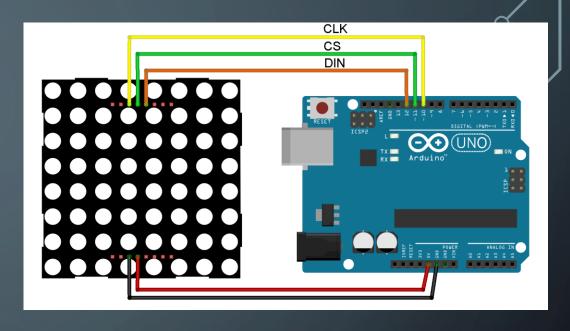


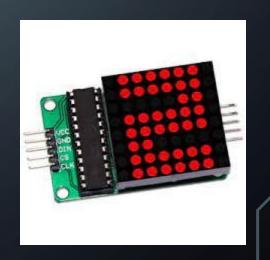




L'AFFICHEUR

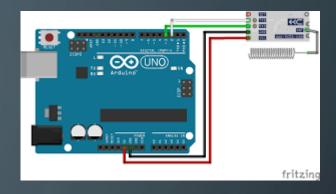
- Afficheur de type matrice de led 8x8
- Valeurs hexadécimales pour chaque lignes
- Affiche le rapport engagé:
 - De 1 à 5, puis N pour point mort et R pour marche arrière
- Connexion sans-fil





RADIOFRÉQUENCES

- Module RF HC12
- Emetteur/récepteur
- Communication sans-fil 433-470 MHz
- Distances importantes (<1km)
- Boitier (sélecteur) → Afficheur

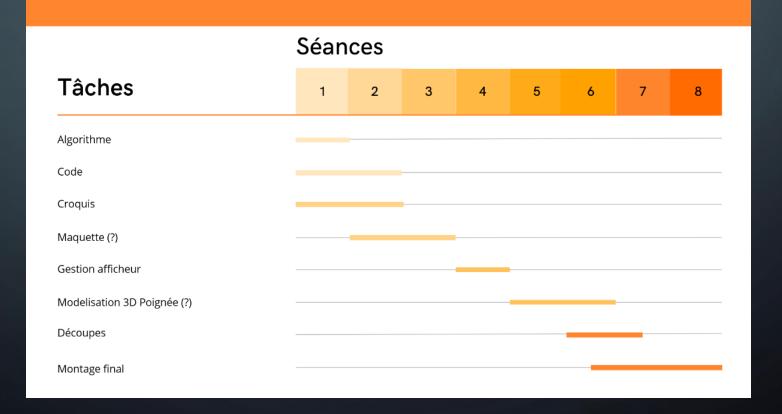




PLANNING



Diagramme de Gantt



PLANNING

- Planning initial peu respecté
- Plus de temps que prévu sur le code
- Adaptation du planning en direct en fonction du travail réalisé en séance
- Montage final réalisé entièrement hors séance
- Manque de temps

CONCLUSION

- Projet très intéressant et plaisant à développer
- Très difficile de tenir les délais
- En lien avec projets personnels
- Perspectives:
 - Amélioration (vitesse de changement rapport, réactivité des composants...)
 - Test sur vehicule