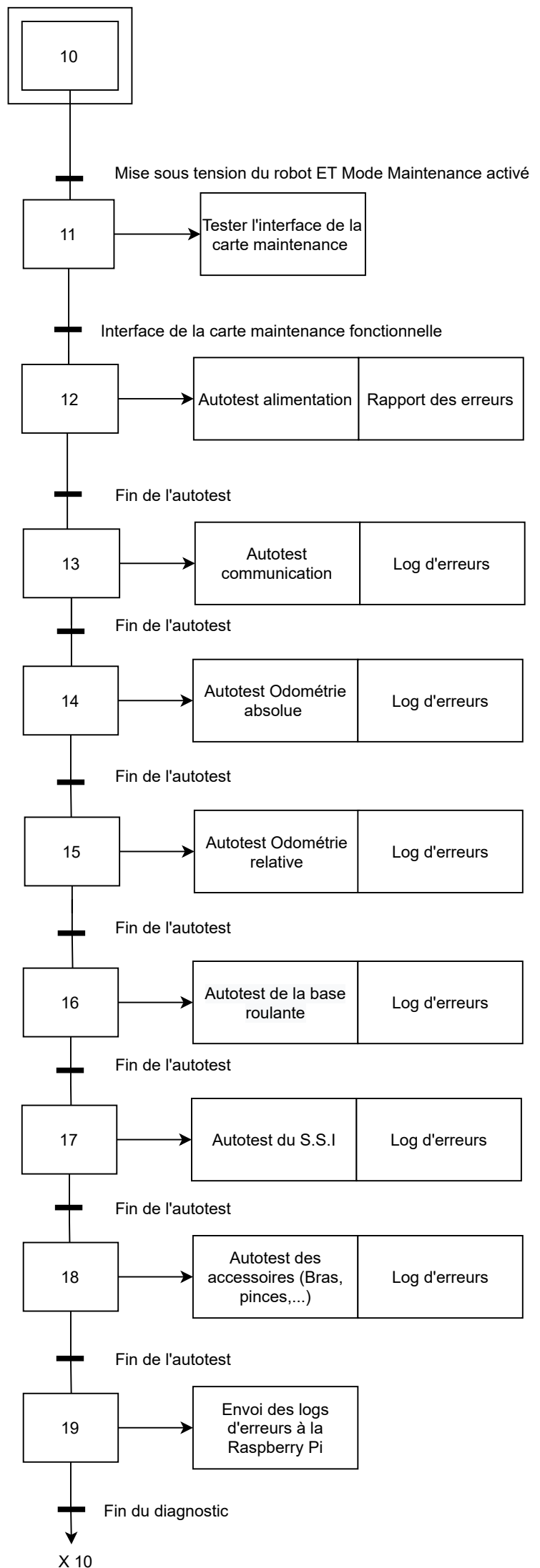


Graficet de maintenance

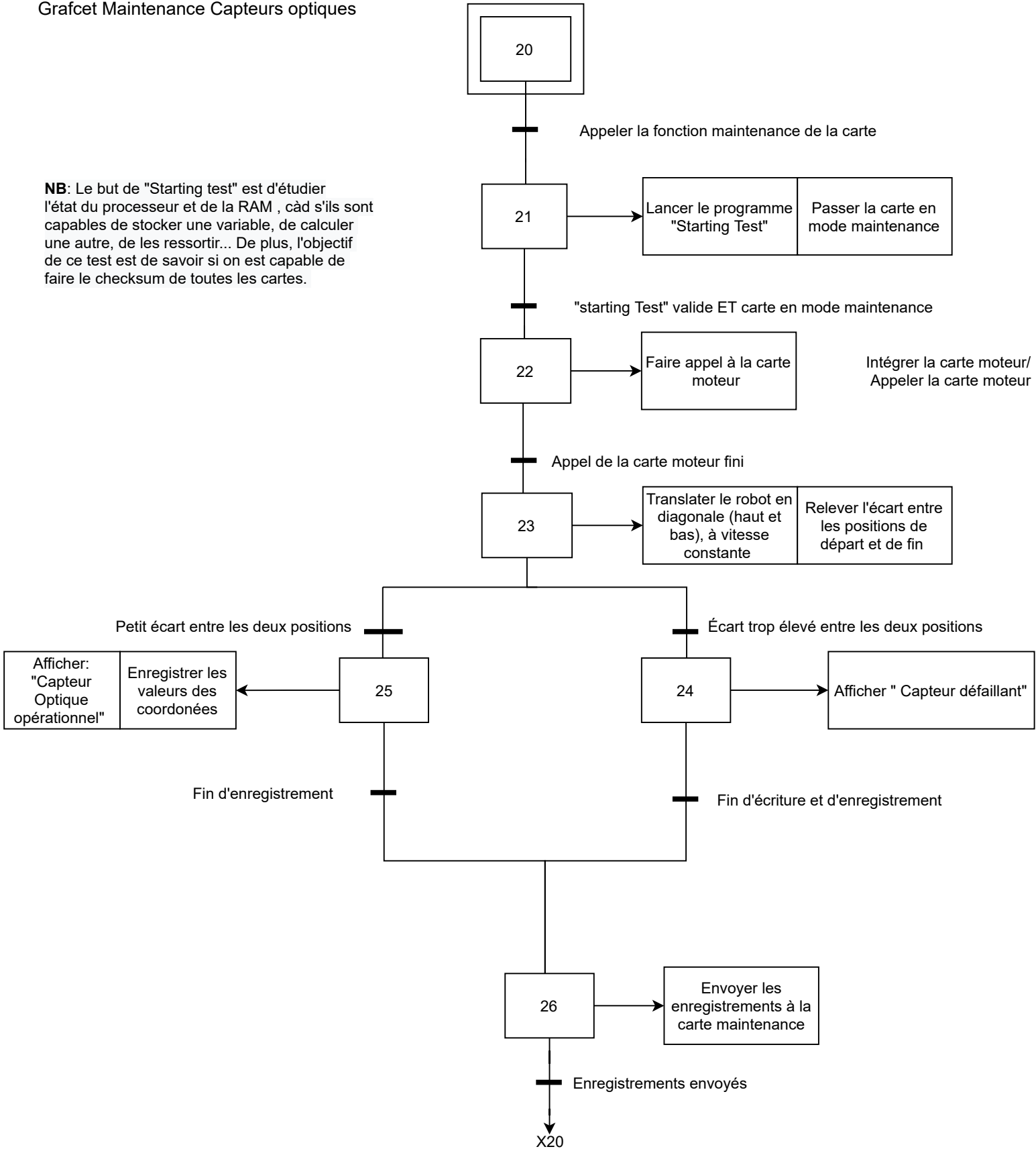
Tester l'interface de la carte maintenance implique tester les registres, le BUS CAN, tester si la carte n'est pas endommagée, tester si la carte nous envoie les logs d'erreurs ou pas...



S.S.I: Système de Sécurité Incendie sous forme de détecteur de début de défaillance.

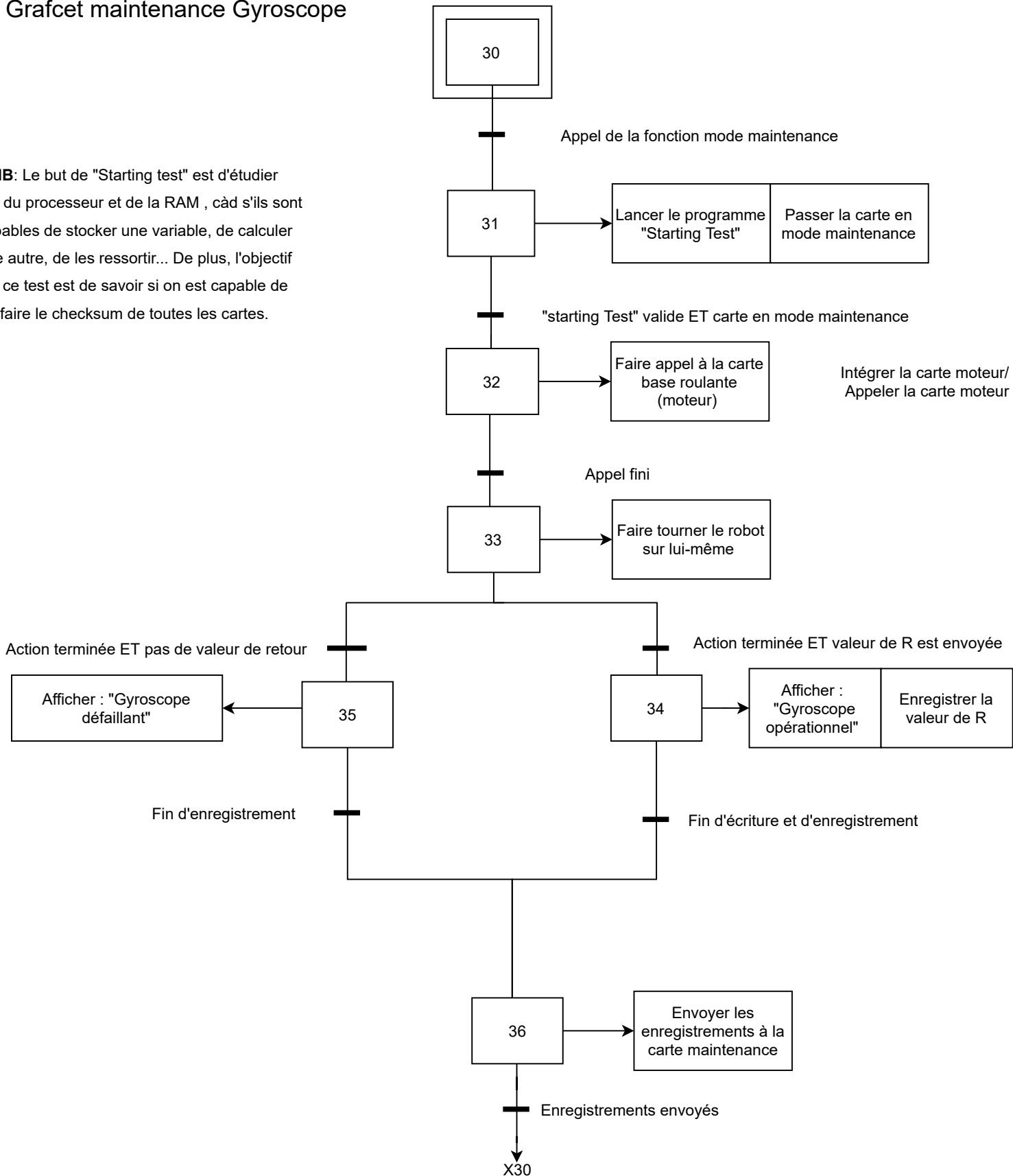
En effet, dans le cas d'incendie, le courant débité par la batterie augmente d'une manière exponentielle (on détecte un excès de courant). Donc, il faut mettre en place des ampèremètres qui vont nous affichés les valeurs du courant tout au long de la compétition.

NB: Le but de "Starting test" est d'étudier l'état du processeur et de la RAM , càd s'ils sont capables de stocker une variable, de calculer une autre, de les ressortir... De plus, l'objectif de ce test est de savoir si on est capable de faire le checksum de toutes les cartes.



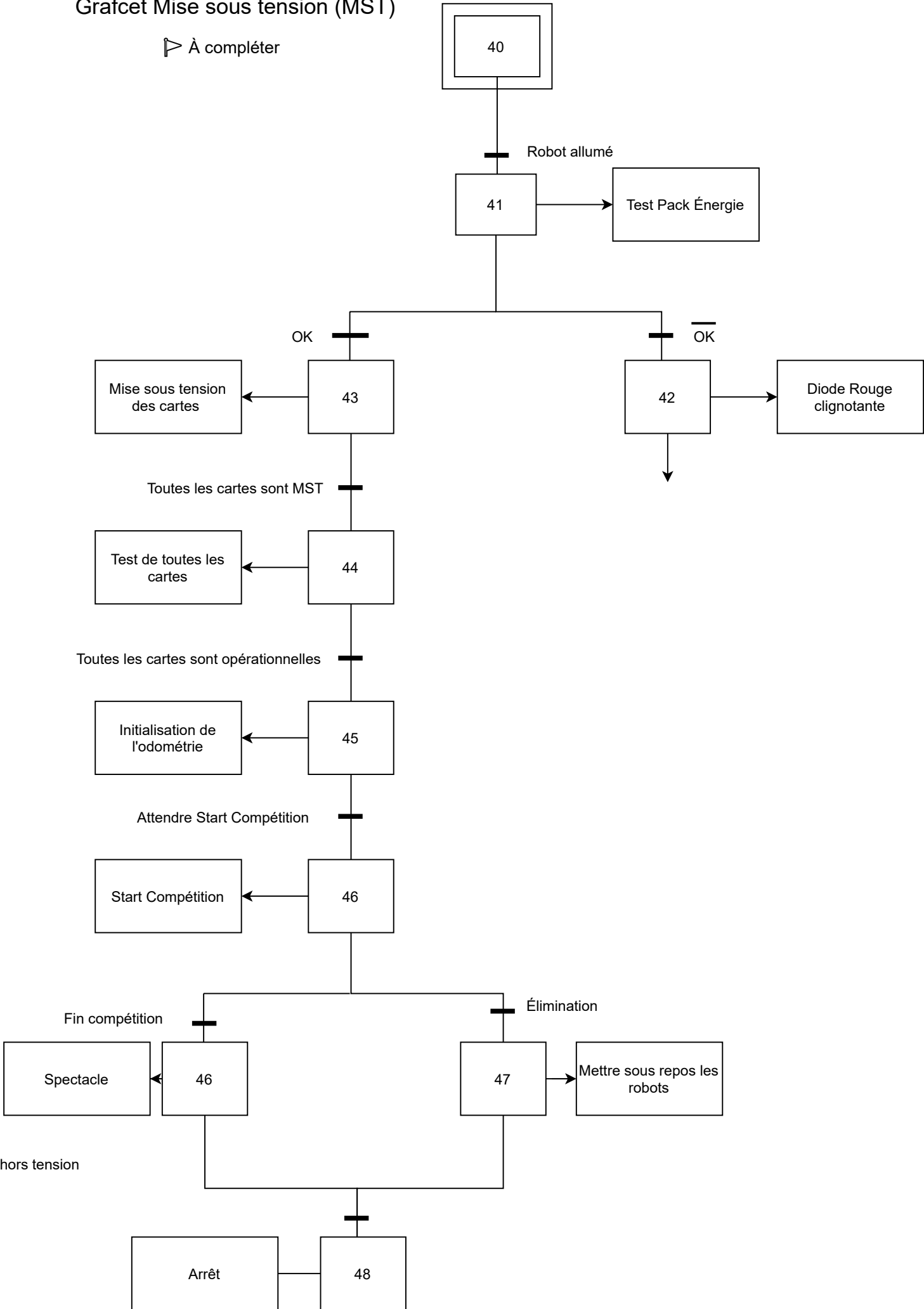
Grafcet maintenance Gyroscop

NB: Le but de "Starting test" est d'étudier l'état du processeur et de la RAM , càd s'ils sont capables de stocker une variable, de calculer une autre, de les ressortir... De plus, l'objectif de ce test est de savoir si on est capable de faire le checksum de toutes les cartes.



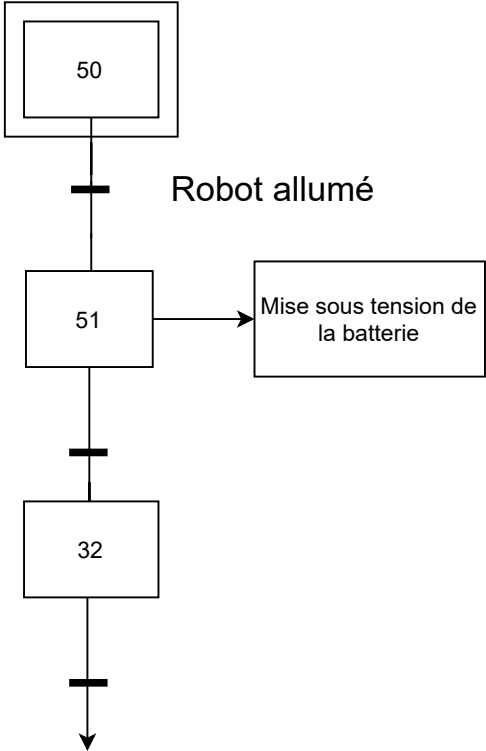
Grafcet Mise sous tension (MST)

À compléter



NB: La STM32 peut être alimentée en 5V par la broche 3 ou l'USB. Elle embarque un régulateur 3.3 V pour alimenter le processeur. Elle peut être alimentée entre 2 V et 3.6V par la broche 1. Donc Min = 2V et Max = 5V

Grafcet alimentation



Robot allumé

NB: Le Pi a besoin d'une alimentation en courant continu de 5V la plus propre possible. En pratique, le Pi fonctionnera avec une alimentation comprise entre 4,5V et 5,75V.