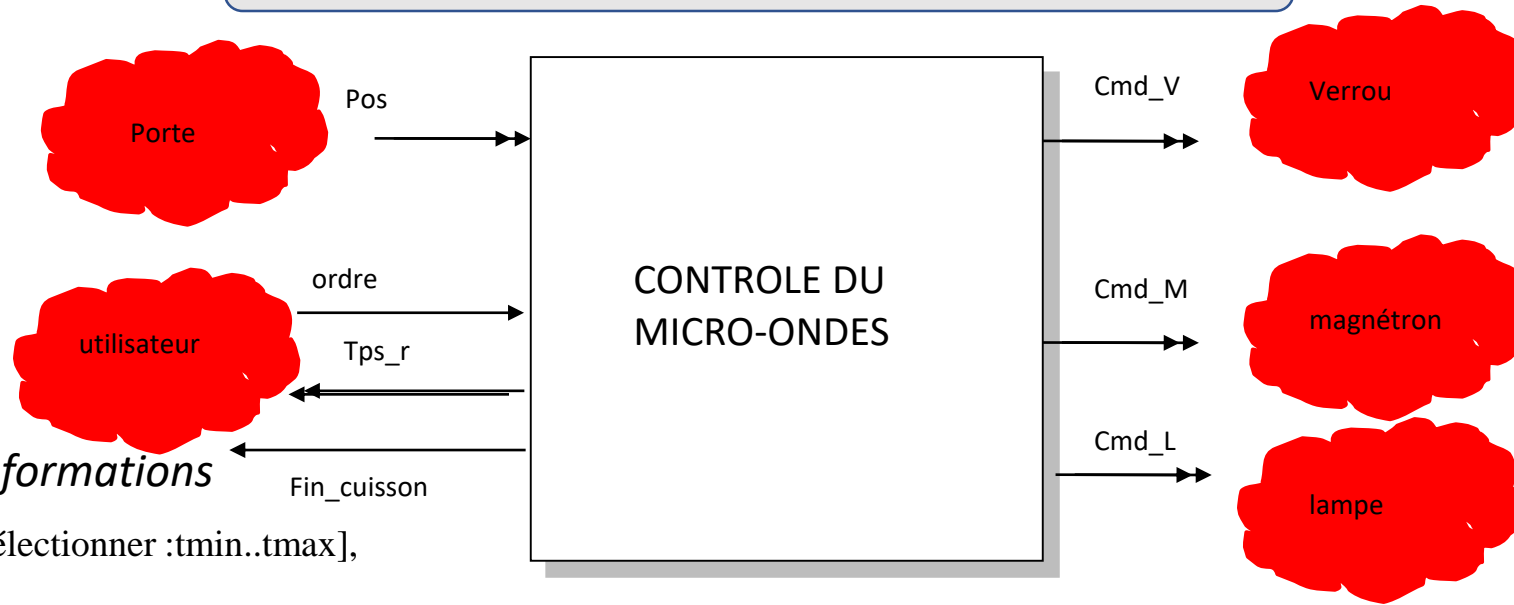


Analyse et modélisation de l'environnement



Modelisation données/informations

Ordre=[marche|déverrouiller|sélectionner :tmin..tmax],

Cmd_M :booléen

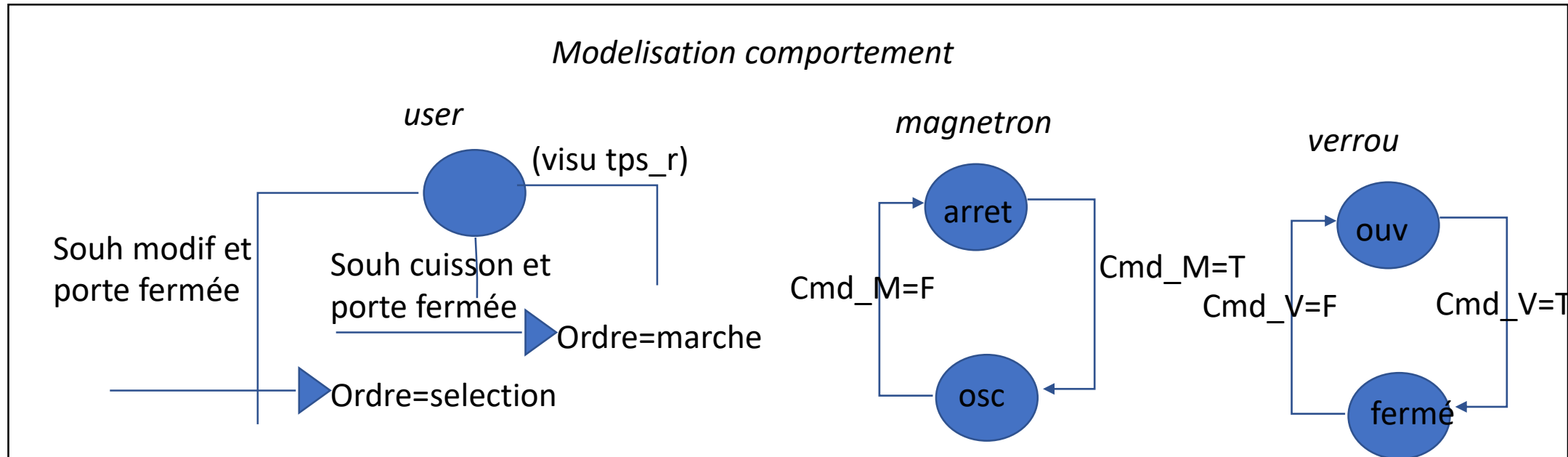
Cmd_V booléen

Cmd_L:booléen

tps_r=0..tmax

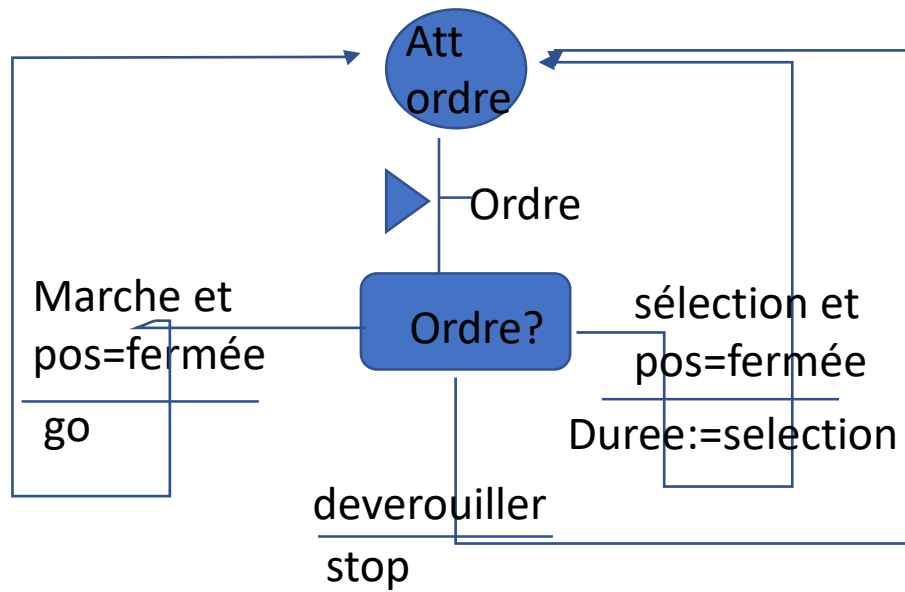
Pos: (ouvert,fermée)

Modelisation comportement

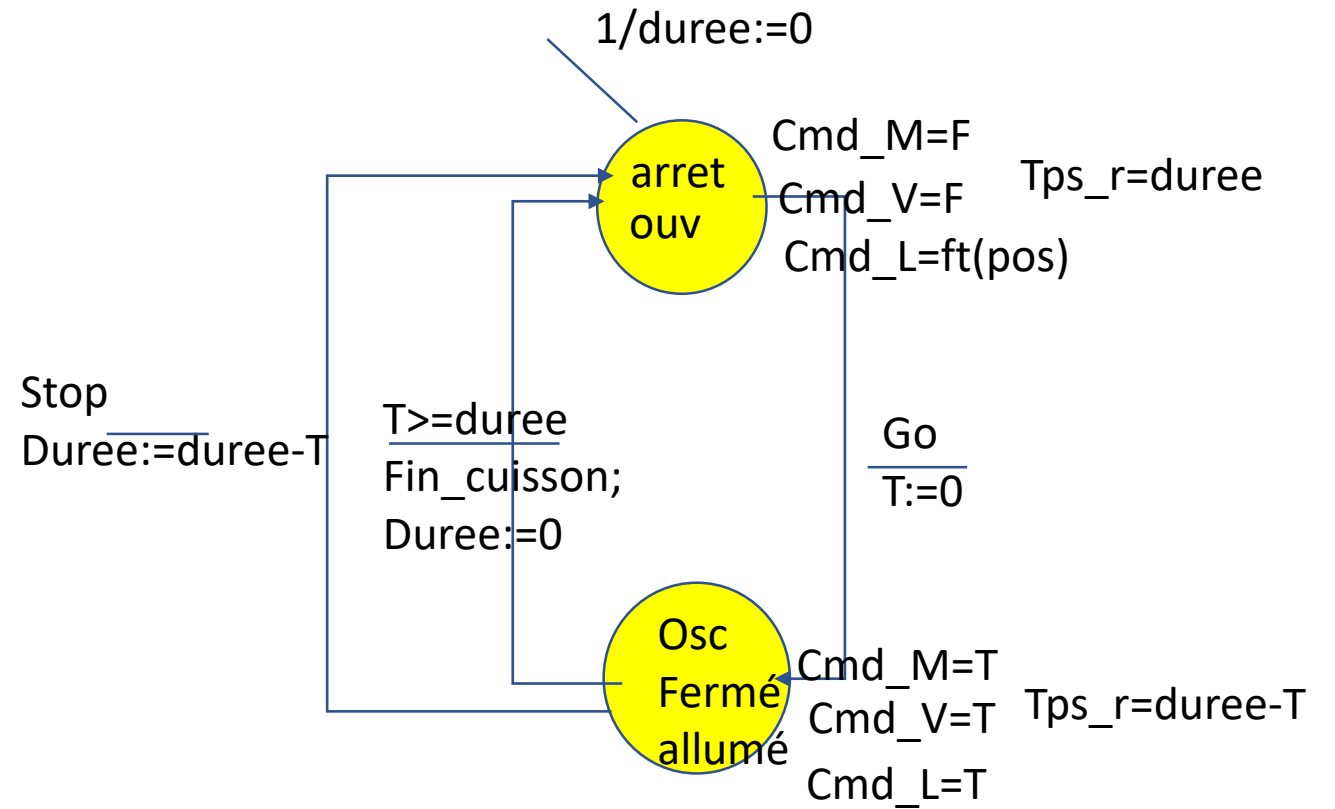


Description comportementale

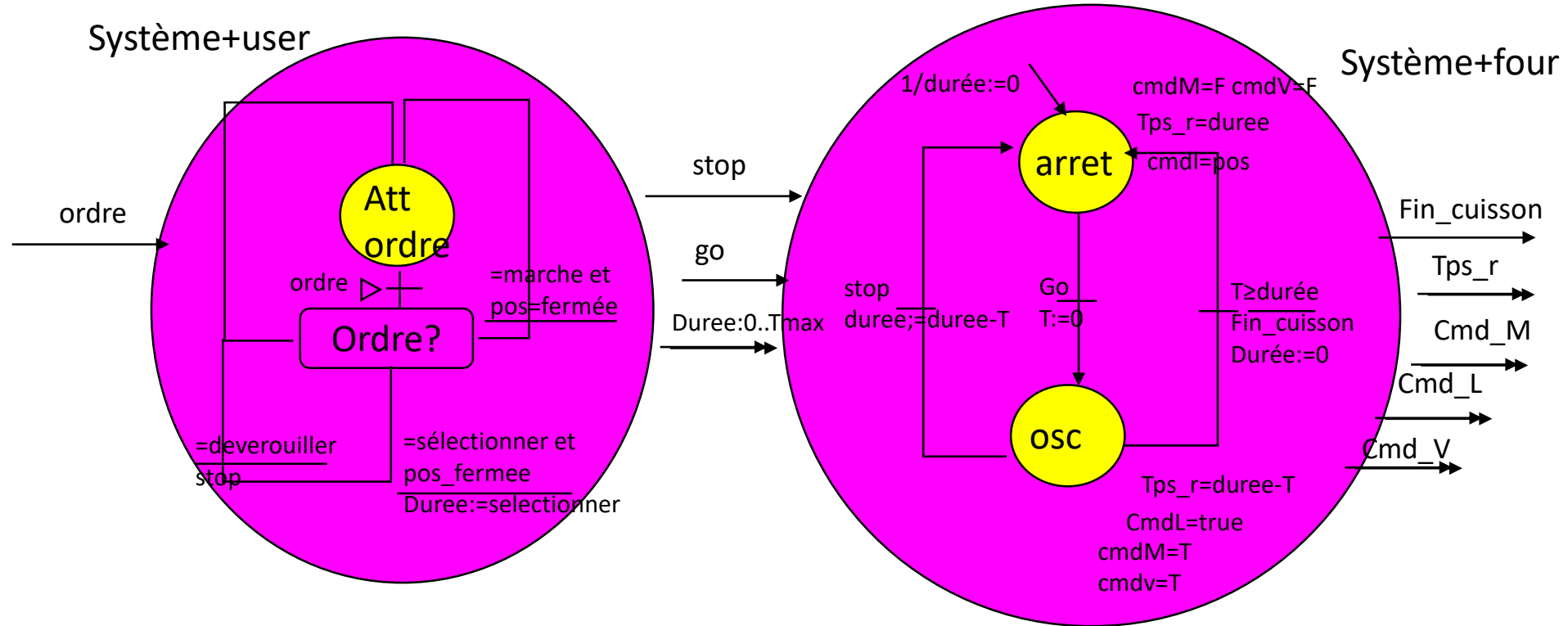
Système+user



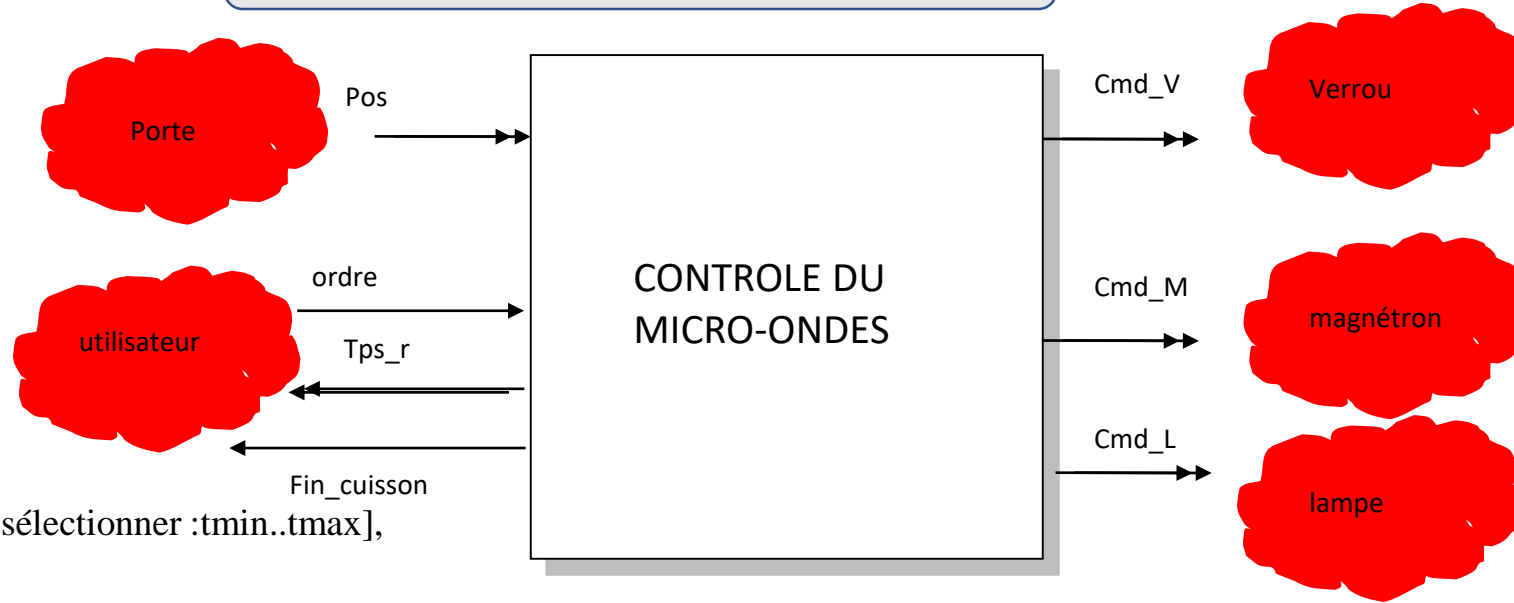
Système+four



Synthese des 3 points de vue



Specifications non fonctionnelles



Ordre=[marche|déverrouiller|sélectionner :tmin..tmax],

Cmd_M :booléen

Cmd_V booléen

Cmd_L:booléen

tps_r=0..tmax

Pos: (ouvert,fermee)

precision

Tmin=10s

Tmax=20 mn

Pas (selection)=10s => taille 8 bits

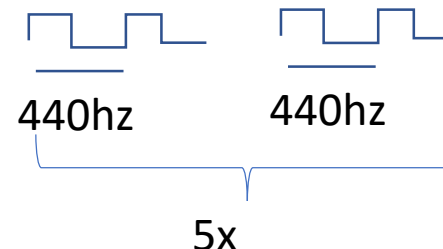
Pas (tps_r)=1s => taille 11 bits freq h=1s

periode

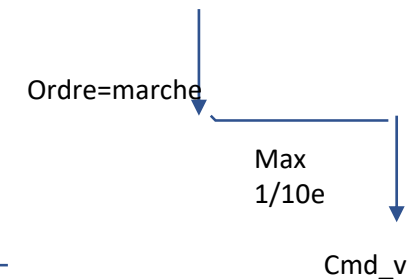
Fin_cuisson

5 tops (440 hz) espacés

de 0.5s 1w



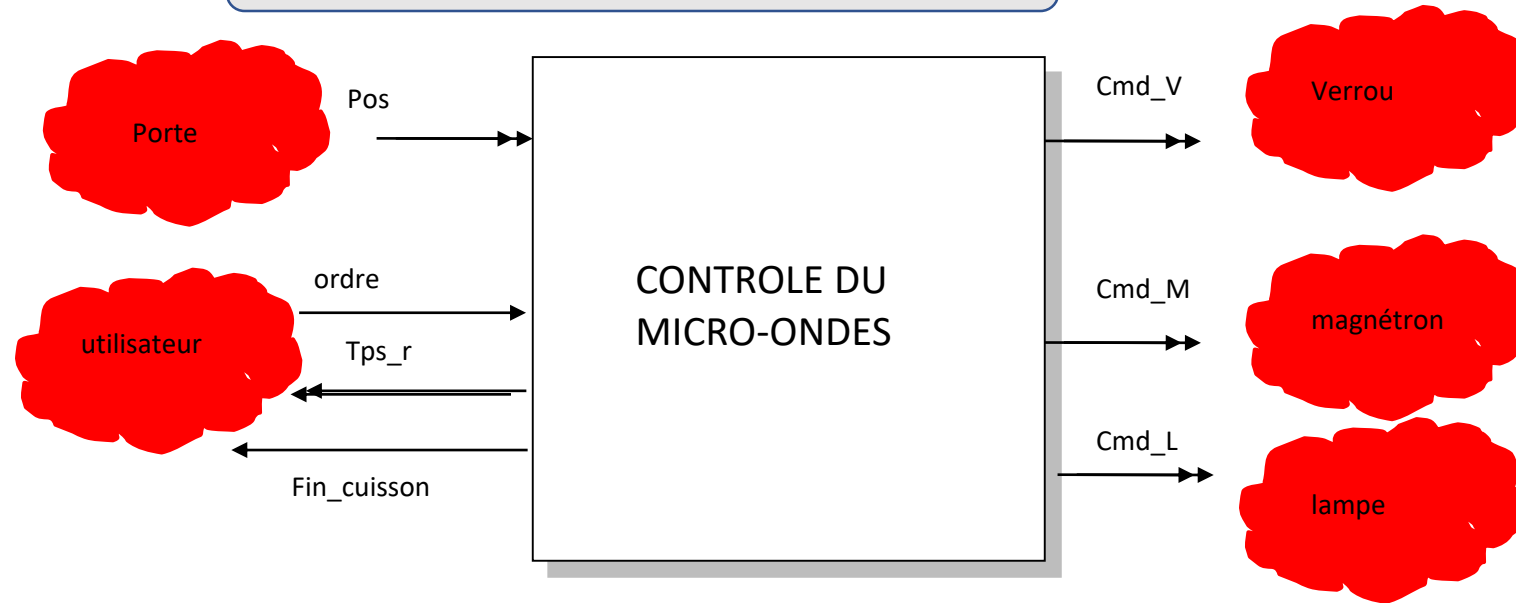
timing



méthode

Cmd_L=ft(pos)

Specifications technologiques



Fin_cuisson : buzzer 1w 20db

Cmd_M,CMD_V,CMD_L : un relais 12 V

Pos: Contact TOR

ordres

Sélection : 2 possibilités : une molette 32 pts/tr (ressemble à une roue codeuse)

BP inc et BP dec sec auto-repeat ?

Marche : un bouton poussoir

Déverrouiller : un bouton électromécanique

Tps_R : 4 afficheurs 7 segments