

## RAPPORT DE SÉANCE 6 :



Durant la 6<sup>ème</sup> séance nous avons travaillé principalement sur l'intégration matérielle de la carte électronique (PCB) du projet ainsi que sur les premiers tests de fonctionnement du système.

Dans un premier temps, nous avons continué le **code Arduino** afin que la puissance de chauffe s'adapte à la puissance du panneau solaire.

La **puissance mesurée power\_mW** est convertie en valeur de PWM (entre 0 et 255) grâce à une **règle de proportion** :

**int puissanceDeChauffe = (power\_mW \* 255) / MPPT;**

où **MPPT** représente approximativement la **puissance maximale attendue du panneau solaire (à mesurer)**.

Ainsi, plus la **puissance disponible** est élevée, plus les **résistances peuvent chauffer**, et à l'inverse, lorsque le **panneau produit peu**, la **chauffe est naturellement limitée pour ne pas provoquer d'effondrement de tension**.

Ce principe permet une **adaptation automatique et continue** de la **puissance de chauffe**, s'intégrant parfaitement à un système alimenté exclusivement par **énergie solaire**.

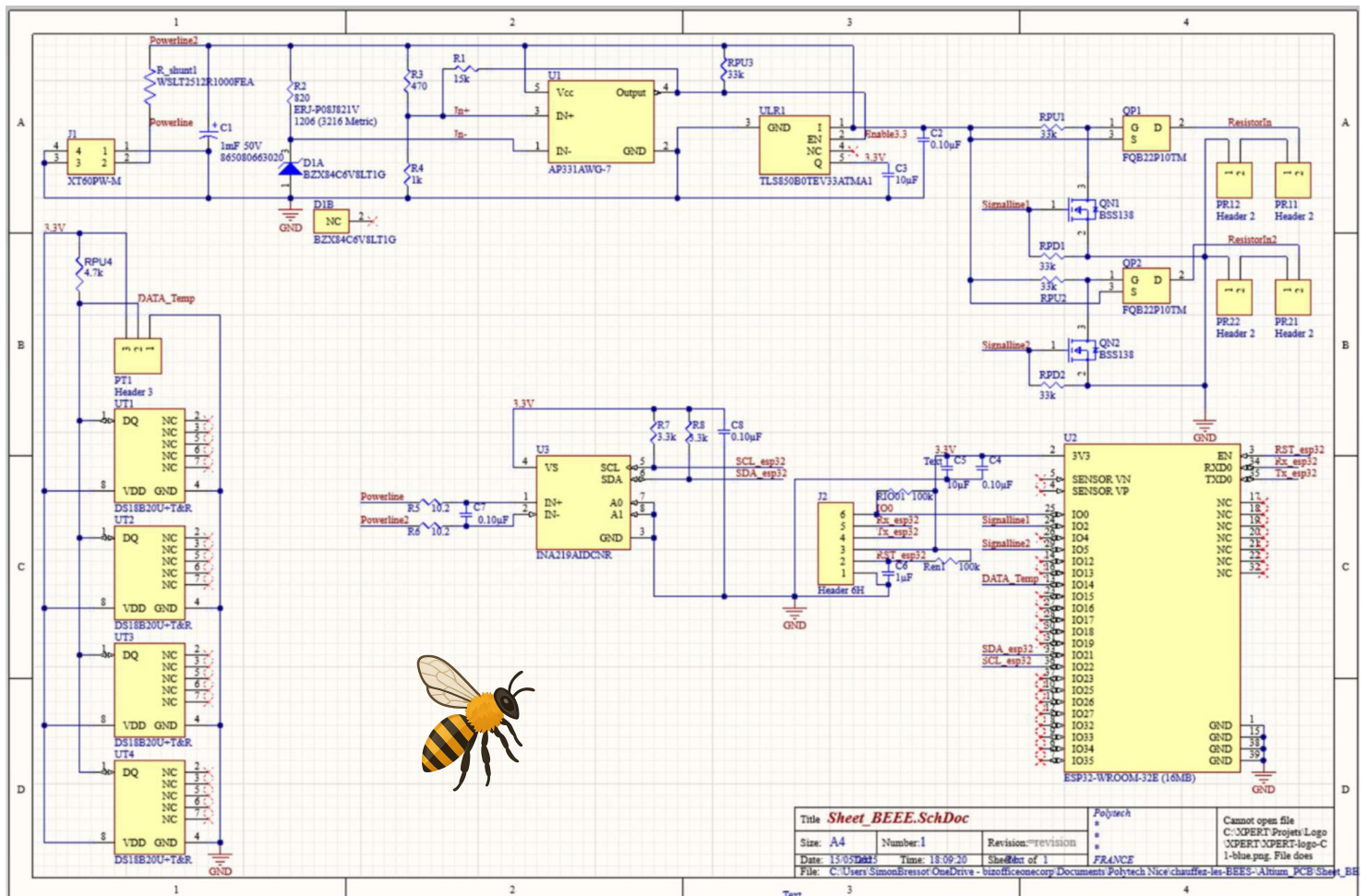
Pour **tester les résistances**, nous avons utilisé «**digitalWrite**(signalline1/2, **HIGH**);».



### VOID LOOP () :

```
int MPPT = 4000;  
int puissanceDeChauffe = (power_mW*255)/MPPT; // produit en croix  
if (tRuche > temperatureConsigne + 2) {  
    analogWrite(SIGNAL1, puissanceDeChauffe);  
    analogWrite(SIGNAL2, puissanceDeChauffe);  
}  
else if (tRuche > temperatureConsigne - 2) {  
    analogWrite(SIGNAL1, 0);  
    analogWrite(SIGNAL2, 0);  
}
```

Ensuite, Hussein m'a expliqué en détail l'architecture globale de la PCB à partir du schéma électronique suivant.



La partie située en haut du schéma correspond à l'alimentation du système par panneau solaire. Cette section comprend une diode Zener ainsi qu'un comparateur de tension (U1), dont le rôle est de fixer une tension seuil à partir de laquelle le système est autorisé à s'activer.

Lorsque la tension fournie par le panneau solaire est suffisante, le comparateur autorise le fonctionnement du reste de la carte.

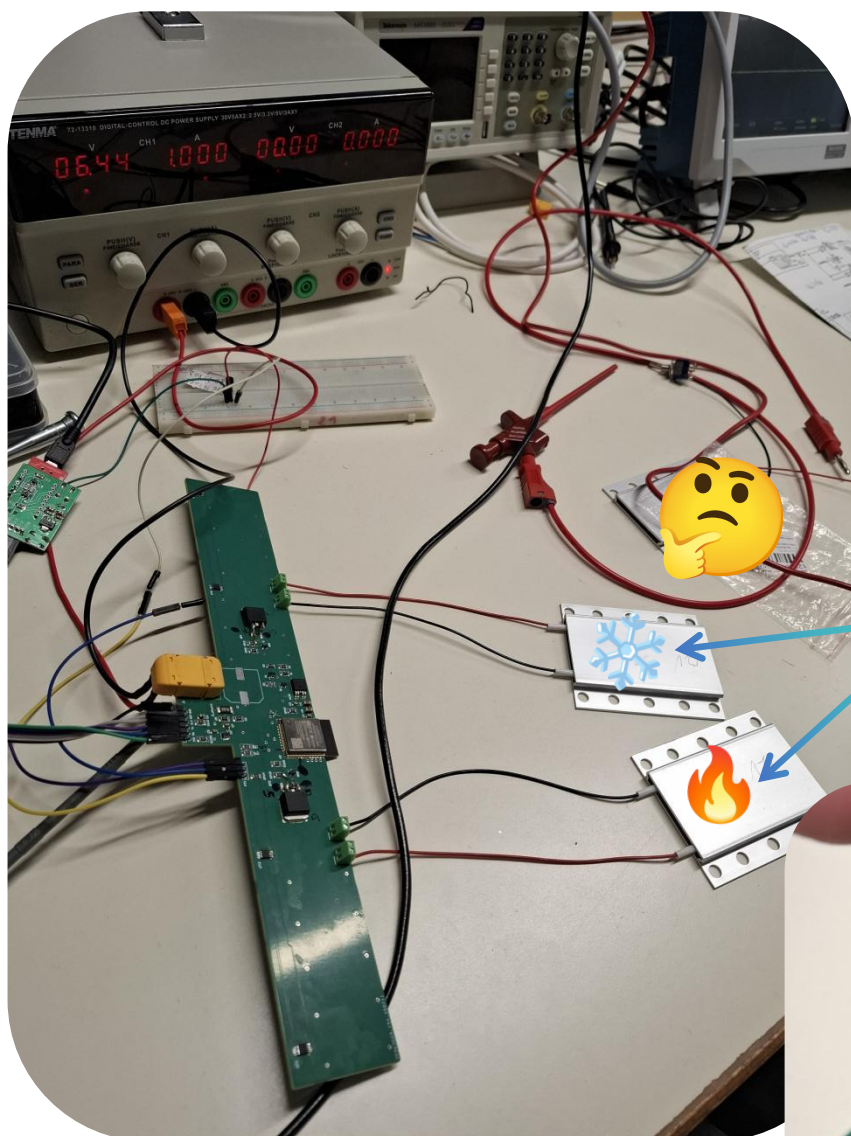
Cette alimentation est ensuite régulée par un régulateur de tension (ULR1), qui délivre une tension stable de 3,3 V. Cette tension est distribuée à l'ensemble des composants nécessitant cette alimentation, notamment les capteurs de température et la carte ESP32.

La carte ESP32 est représentée par le composant U2. Elle constitue le cœur du système et assure à la fois l'acquisition des données capteurs, la communication (Bluetooth), ainsi que le pilotage des résistances chauffantes.

Au centre du schéma, on retrouve également le **capteur INA219**, utilisé pour **mesurer la tension et le courant fournis par le panneau solaire**. Ces mesures permettent d'estimer la **puissance disponible** et d'**optimiser la puissance de chauffe des résistances** afin de s'adapter aux variations d'ensoleillement.

Sur la **partie gauche** de la carte se trouvent les **capteurs de température**. 4 capteurs sont directement **intégrés sur la PCB (UT1 à UT4)**, et une **prise** permet de **connecter deux capteurs de température externes** destinés à mesurer la **température de la ruche (PT1)**. Tous ces capteurs **communiquent avec l'ESP32 via un bus One Wire**, en **partageant le même fil de données nommé DATA\_Temp**. Chaque capteur est **identifié par une adresse unique**, ce qui permet à l'ESP32 de les distinguer.

Enfin, la **partie située en haut à droite** du schéma correspond au **circuit de commande des résistances chauffantes**. Celles-ci sont **pilotées par des signaux PWM (SignalLine1 et SignalLine2)** générés par l'ESP32. La **commande de puissance** est réalisée à l'aide d'un montage comprenant un **transistor NMOS** suivi d'un **transistor PMOS**, permettant de **commuter efficacement les résistances**.



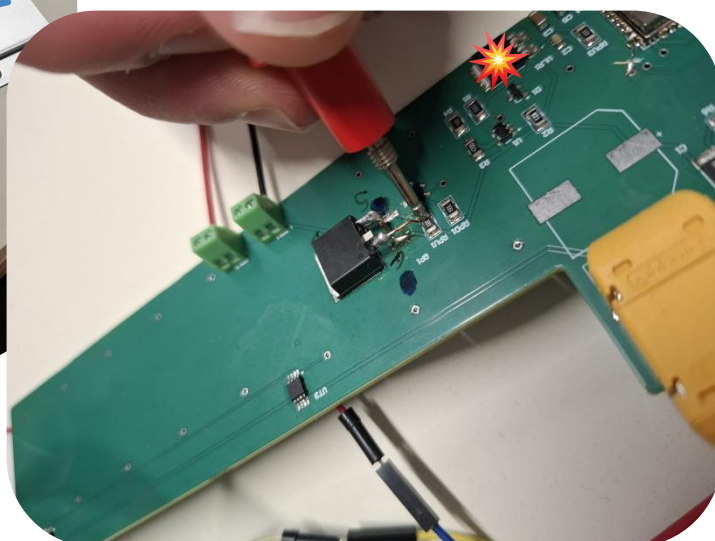
Une fois les **résistances branchées**, nous avons **procédé à des tests de chauffe**.

Lors de ces essais, nous avons constaté qu'**une des résistances ne chauffait pas**.

Afin de vérifier si le problème provenait de la résistance elle-même, nous avons **inversé les deux résistances**.

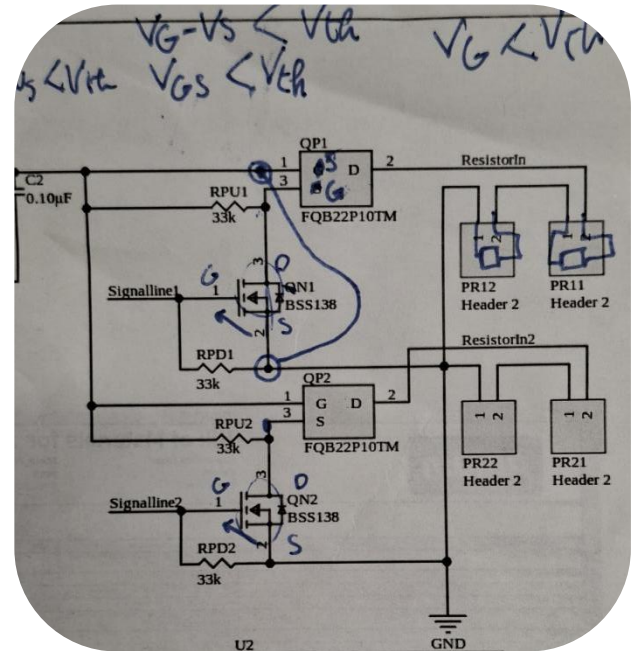
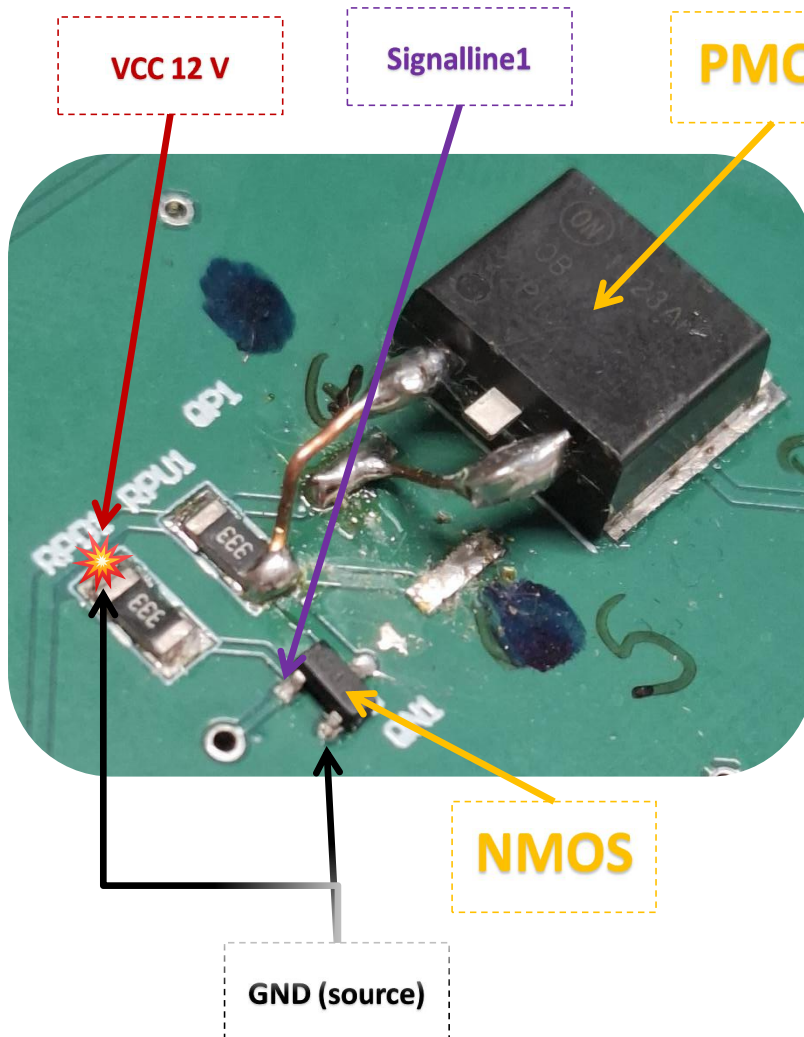
Cependant, le **problème persistait** : la même voie ne fonctionnait toujours pas.

**Résistances**





Nous en avons alors déduit que le **dysfonctionnement** provenait de la PCB, plus précisément de la **ligne de commande associée à Signalline1**. Par la suite, nous avons **constaté un incident majeur** : le **régulateur de tension** avait **fondu**, ce qui a entraîné l'**endommagement** de la carte ESP32. La PCB est donc devenue **inutilisable** !



Une **phase d'investigation** a été menée afin d'**identifier l'origine de la défaillance**. Après **observation et mesures**, nous avons relevé que la **résistance RPD1** se trouvait à un **potentiel de 12 V**, alors qu'elle aurait dû être **reliée à la masse (0 V)**. Cette anomalie nous amène à penser qu'un **court-circuit s'est produit**, probablement dû à un problème de routage ou de **placement de composants sur la PCB**. En particulier, la **résistance RPD1** semble avoir été **placée trop près de la ligne 12 V**, ce qui aurait **provoqué un contact parasite ou une fuite de potentiel**. Ce défaut aurait entraîné la **destruction du régulateur de tension**, puis de l'**ESP32**.

