



Rapport projet intégré

Antoine AUPÉE – Joachim DRAPS – Nathan DWEK

3 mai 2015

Table des matières

1	Introduction	1
1.1	Analyse du cahier des charges	1
2	Transmission des ordres entre les deux microcontrôleurs	2

Chapitre 1

Introduction

Le but de ce projet intégré est de doter un robot d'un système de contrôle à distance. La base mécanique du robot est fournie, et celui-ci est déjà muni première carte à microcontrôleur complète. Cette dernière permet d'une part de s'interfacer avec les moteurs et les encodeurs à partir du premier microcontrôleur, et d'autre part d'accéder à certaines pattes de celui-ci ainsi que des alimentations. Les autres blocs nécessaires doivent être conçus et implémentés par les étudiants et le code des microcontrôleurs doit être produit.

Ce rapport décrit la démarche adoptée, ainsi que les solutions techniques adoptées pour mener à bien ce projet. Dans un premier temps le cahier des charges doit être analysé pour diviser l'objectif final en différents sous-problèmes bien définis.

1.1 Analyse du cahier des charges

Le robot doit

Chapitre 2

Transmission des ordres entre les deux microcontrôleurs

Dans ce chapitre