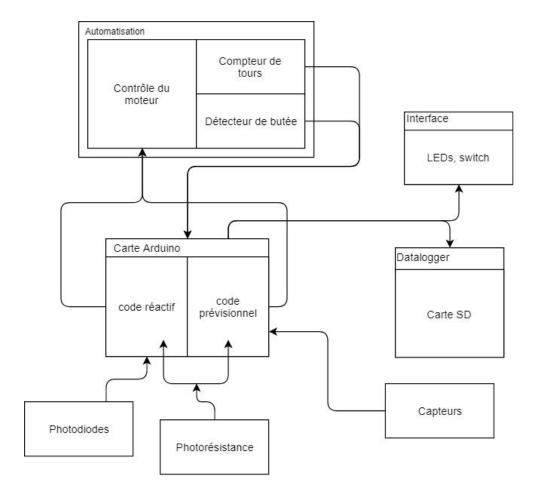




Intitulé	Automatisation des miroirs	
Documentation	Technique	
Date	23/05/2018	
Version	1.4	
Auteurs	BESSIERES Fabien, GORET-QUENET François,	
	WEI Billy-Liang, BOUNI Cyprien	

1 - Présentation & Fonctionnement	2
2 - Fonctionnalités	2
Annexes	

1 - Présentation & Fonctionnement



«Figure 1: Vue système»

2 - Fonctionnalités

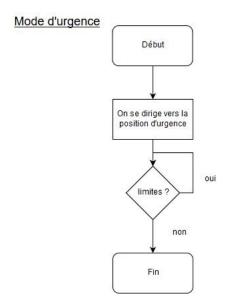
Le fonctionnement de l'automatisation des miroirs expliqué précédemment est écrit dans le fichier motorControl.ino

$motor {\it Control.ino}$

MotorControl.ino	Description	Entrács	Cartias
Nom	Description	Entrées	Sorties
sweeper	Recherche l'endroit où se	Rien	Rien
	trouve l'ensoleillement		
	maximum.		
initialization	Est appelée par sweeper.	Rien	Rien
	Va faire tourner le		
	moteur jusqu'à une		
	extrémité, et ainsi		
	détermine le sens dans		
	lequel tourne le moteur.		
sweep	Est appelée par sweeper.	- La luminosité	- Luminosité maximale.
	Vérifie si la luminosité est	au moment de	
	maximale à chaque	l'appel de la	
	étape.	fonction.	
		- La direction	
		dans laquelle	
		le moteur doit	
		tourner.	
runMotor	Permet de faire tourner	- Pourcentage	Rien
	le moteur d'un certain	correspondant	
	nombre de tours	à la vitesse du	
		moteur.	
		- Nombre de	
		tours	
nbRevs	Attend que le moteur	- Nombre de	- Retourne 0 si on a effectué
	effectue un certain	tours	le nombre de tours, renvoie 1
	nombre de tours avant de		si on arrive sur un capteur de
	terminer		butée
exitstop	Est appelée quand on a	- Pourcentage	Rien
	atteint un capteur de	correspondant	
	butée. Fait reculer de 20	à la vitesse du	
	tours	moteur en	
		sortie. Si il est	
		positif, tourne	
		en polarité	
		positive sinon	
		négative	
emergencyMode	Est appelée lorsque la	Rien	Rien
,	fonction checkLimits()		
	retourne 1 ou lorsqu'elle		
	est activée par		
	l'interrupteur de		
<u> </u>			

l'interface. Fait rentrer le	
système dans le mode	
d'urgence : le moteur fait	
tourner le système	
jusqu'à une extrémité.	

Le fonctionnement du mode d'urgence peut être modéliser comme suit:



Annexes