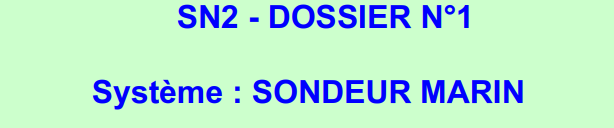
Damien Borges-Rodrigues

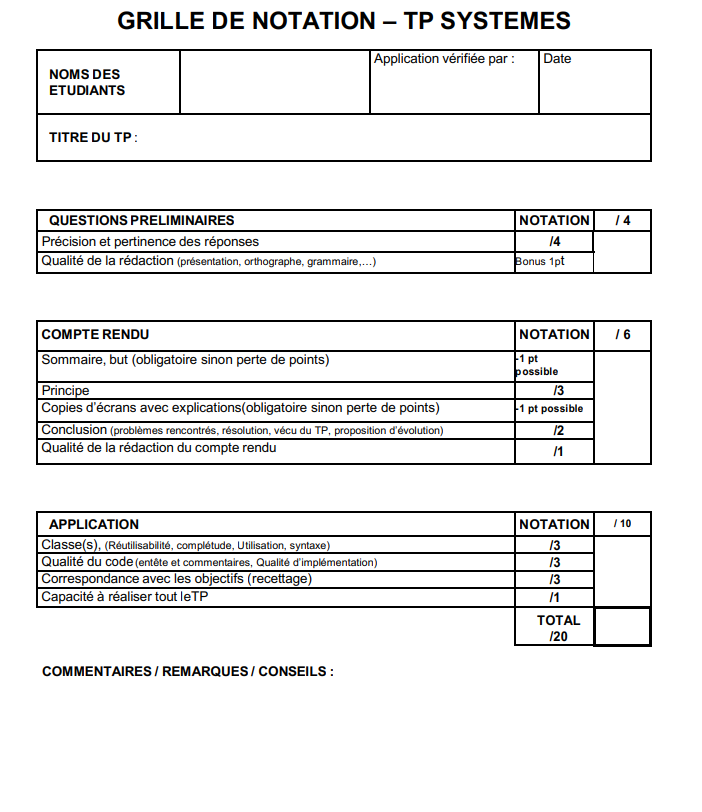
Serge Lapraye

Enzo Cotte



Sommaire :

1. Page d’évaluation (page 2)
2. But (page 3)
3. Principe (page 3)
4. Réponses aux questions préliminaires (page 4)
5. Conclusion (page 5)
6. Recettage (page 6)
7. Page d’évaluation :



1. But :

Le but est de confectionner un logiciel C++ simulant un système de sondeur marin permettant de :

* Obtenir via un GPS la position du bateau
* Obtenir la temperature de l’eau
* Obtenir la profondeur d’eau sous le bateau
* Determiner s’il y a des etres vivants entre le fond du bateau et le sol marin

1. Principe :

Afin de réaliser ce projet nous avons d’abord étudier la documentation technique pour savoir quelle partie de la trame envoyée par le GPS correspond a la localisation, la temperature, la profondeur et la présence ou non d’etres vivants en dessous du bateau. Puis nous avons branché le GPS en le reliant au PC a l’aide d’un cable RS232 . Enfin nous avons réalisé le logiciel C++ qui découpes les trames envoyées et qui affiche les données en continues dans des buffers séparés.

1. Réponses aux questions préliminaires :

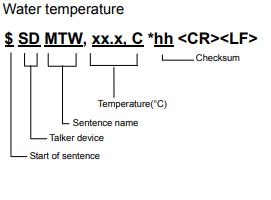
Question 1 :

La distance maximale est de 15 mètres avec une bonne communication et 100 mètres maximum.

Question 2 :

La vitesse de transmission est de 4800 bits/s.

Question 3 :



Profondeur de l’eau :

DPT - Depth of Water Profondeur d'eau.

$--DPT,x.x,x.x\*hh

2 informations séparées par des virgules :

Profondeur en mètres,

Réglage du sondeur,

-Si positif distance entre la sonde et la surface,

-Si négatif distance entre la sonde et la quille.

Question 4 :

La fonction de découpage nous permettra de séparer la trame GPS.

Question 5 :

Latitude : Distance angulaire d'un point de la Terre à l'équateur. (0 à 90, 0 à -90 degrés).

Longitude : La longitude est une coordonnée géographique (un nombre) qui désigne la position d'un point sur Terre par rapport au méridien d'origine (méridien 0° de Greenwich).

Sa valeur peut aller de -180° Ouest à +180° Est.

1. Conclusion :

En conclusion, nous pouvons dire que nous avons réussi le projet TP Sondeur, en effet nous avons réussi à obtenir par les trames du GPS la position du bateau, la température de l’eau, la profondeur d’eau sous le bateau ainsi que la présence ou non d’êtres vivants sous le bateau via un logiciel C++ communiquant par RS232.

1. Recettage :

