**Documents Ressources**

**mamaRoo (Produit commercial)**

**Moby-Crea (Produit didactique)**



|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  |  |

Table des matières

[Fiche 1 Présentation Générale 2](#_Toc122269734)

[Fiche 2 Mise en œuvre du Moby 2](#_Toc122269735)

[Mise en service du système à partir du pupitre 2](#_Toc122269736)

[Mise en service du système à partir de l’ordinateur 2](#_Toc122269737)

[Fiche 3 Réaliser une mesure 3](#_Toc122269738)

[Fiche 4 Ingénierie Systèmes 4](#_Toc122269739)

[Diagramme des exigences 4](#_Toc122269740)

[Diagrammes comportementaux 5](#_Toc122269741)

[Diagrammes structuraux 7](#_Toc122269742)

[Fiche 5 Composants du système 9](#_Toc122269743)

[Axe horizontal 9](#_Toc122269744)

[Axe vertical 9](#_Toc122269745)

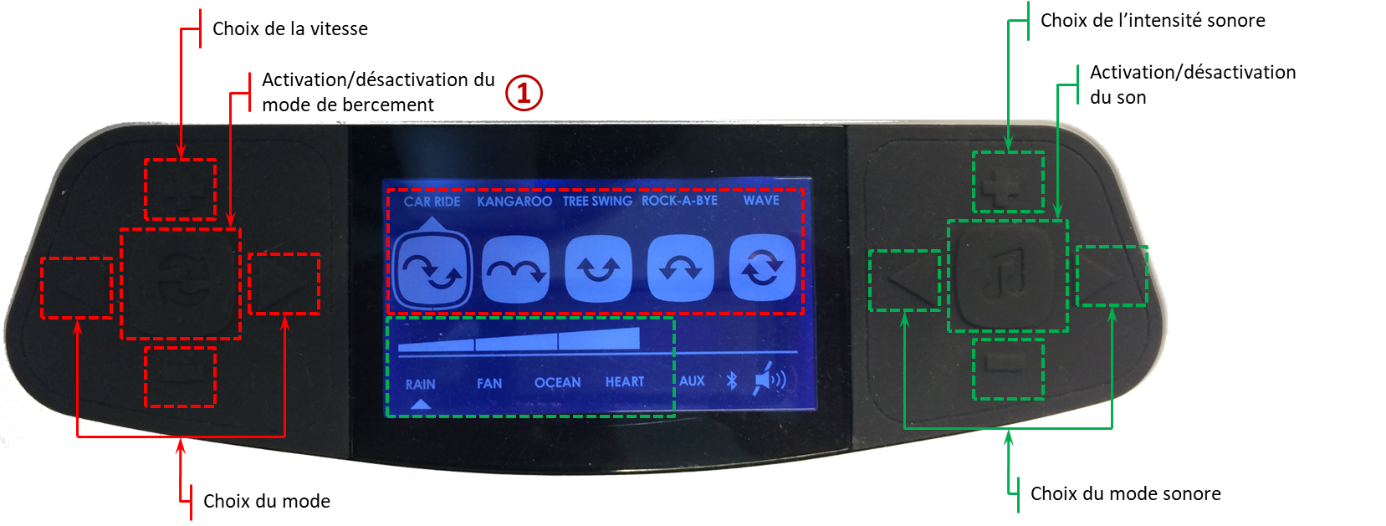
# Présentation Générale

|  |  |
| --- | --- |
| Le Moby-Crea est un système permettant de bercer les bébés. Il a pour but de s’approcher au mieux du mouvement des parents. Il dispose pour cela de plusieurs modes permettant différents mouvements. |  |

# Mise en service du Moby

## Mise en service du système à partir du pupitre

* Si cela n’a pas été fait, brancher le système.
* Un appui long sur le bouton ➀ permet d’allumer ou d’éteindre le système.
* Naviguer dans les modes de bercement pour visualiser le comportement du système.



## Mise en service du système à partir de l’ordinateur

Les applicatifs permettant de faire fonctionner le moby crea sont situés dans Bureau ⮊ Systèmes ⮊ MobyCrea.

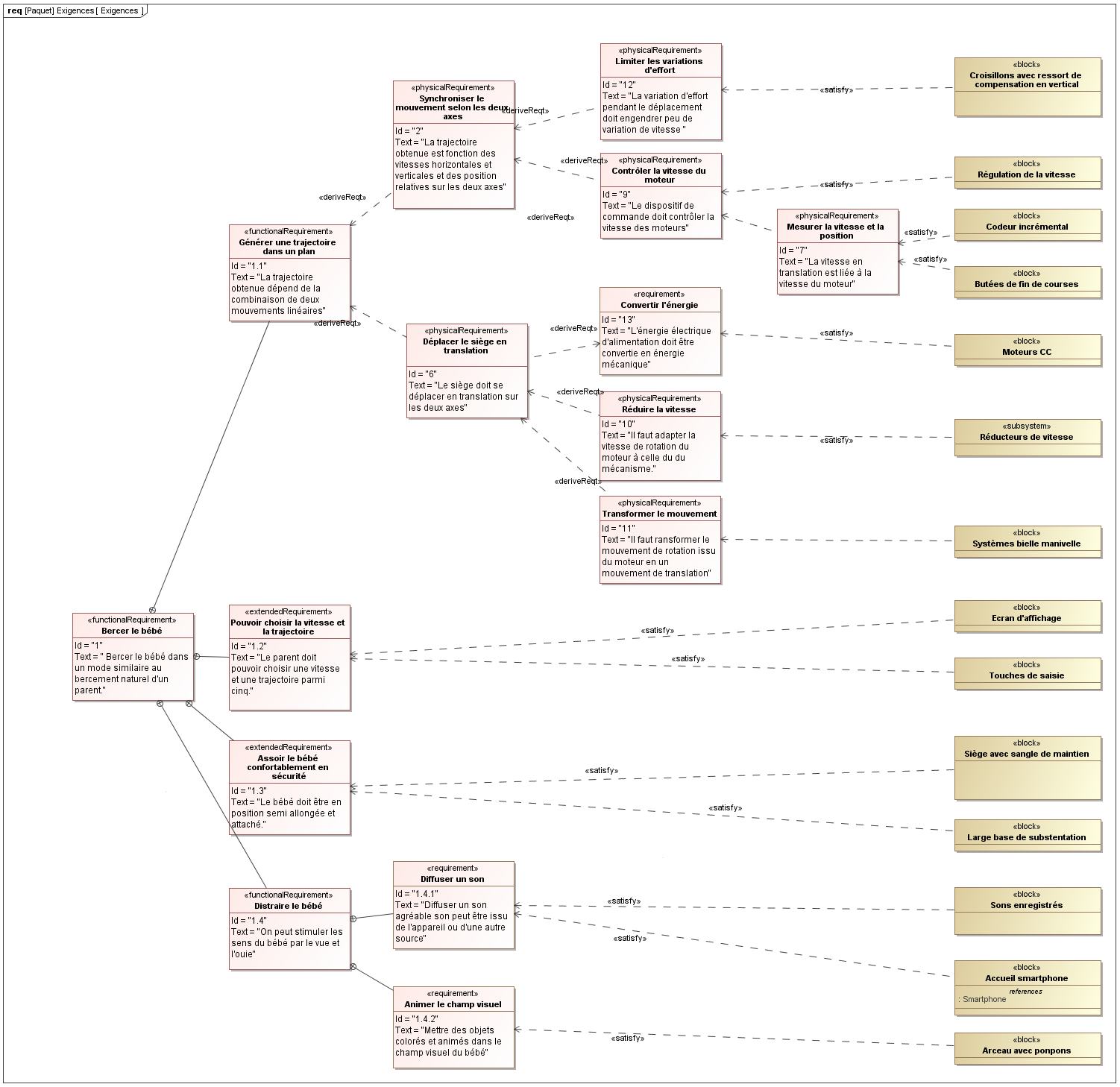
4 applications permettent de mettre en service le système à partir de l’ordinateur :

* Mesures Moby-CREA V2.42.exe pour faire des mesures de courant, tension et vitesse (commande en PWM) ;
* asservissement vert Moby-CREA V2.29.exe pour piloter l’asservissement en vitesse du moteur permettant la translation verticale ;
* asservissement\_hor\_MobyCREA V1.25.exe pour piloter l’asservissement en vitesse du moteur permettant la translation horizontale.
* asservissement\_position Moby-CREA V1.052.exe : pour piloter l’axe (\*\*\*) par un échelon.

# Réaliser une mesure

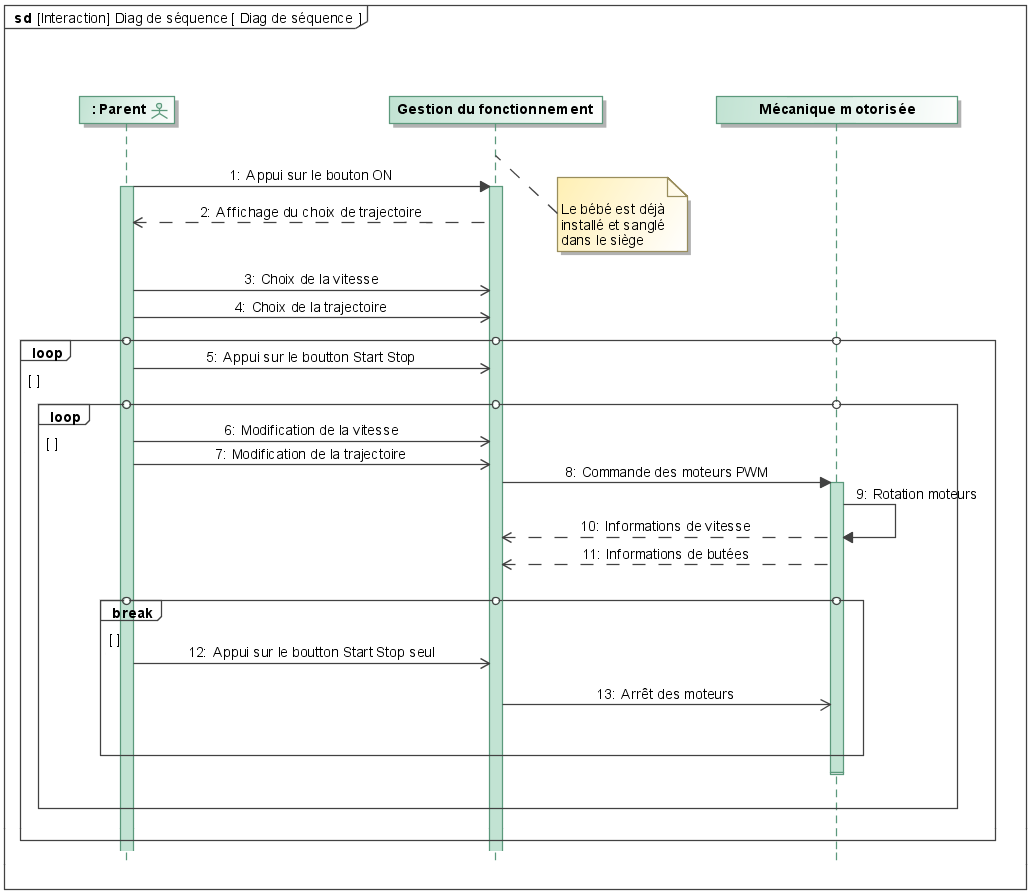
# Ingénierie Systèmes

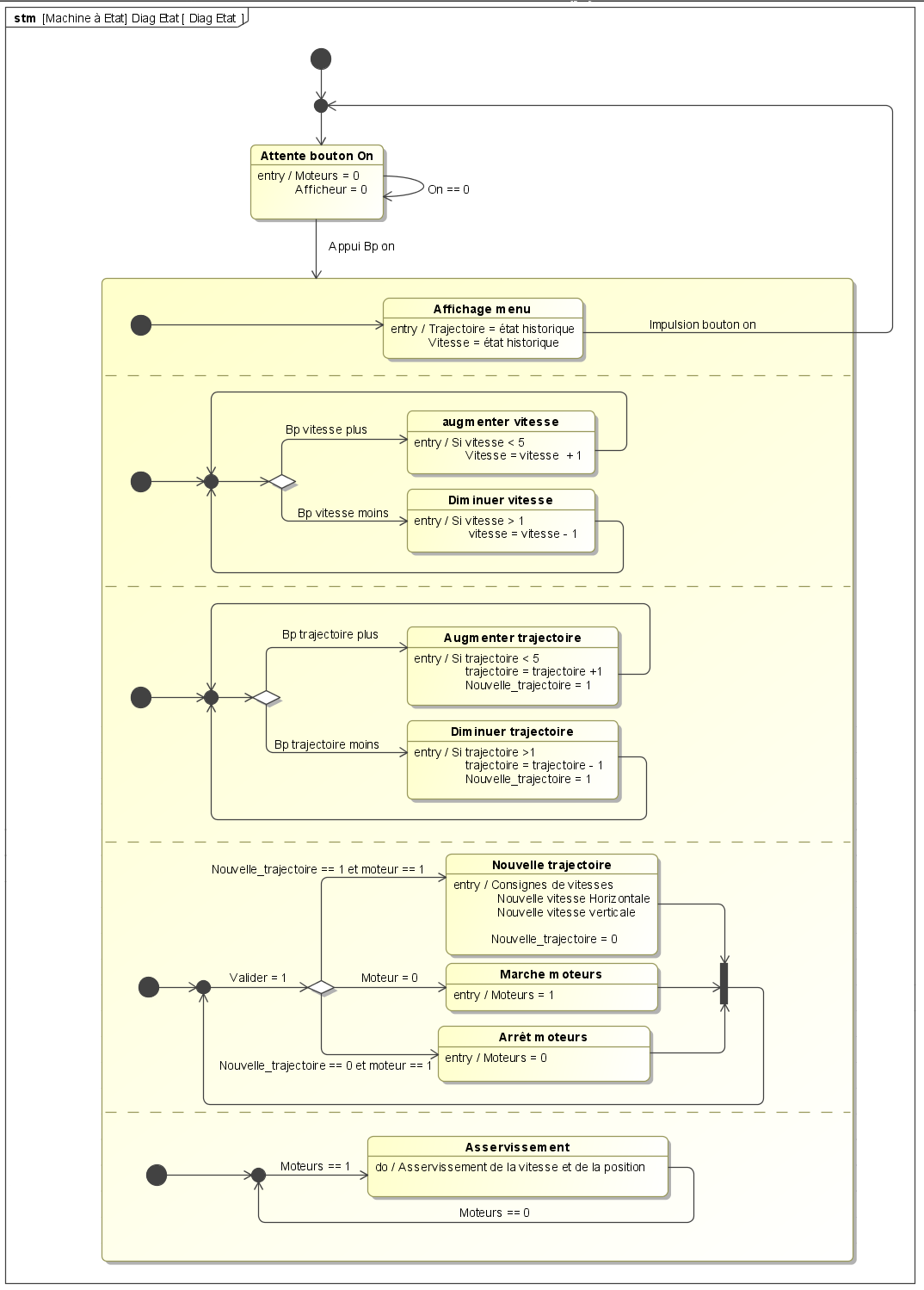
## Diagramme des exigences



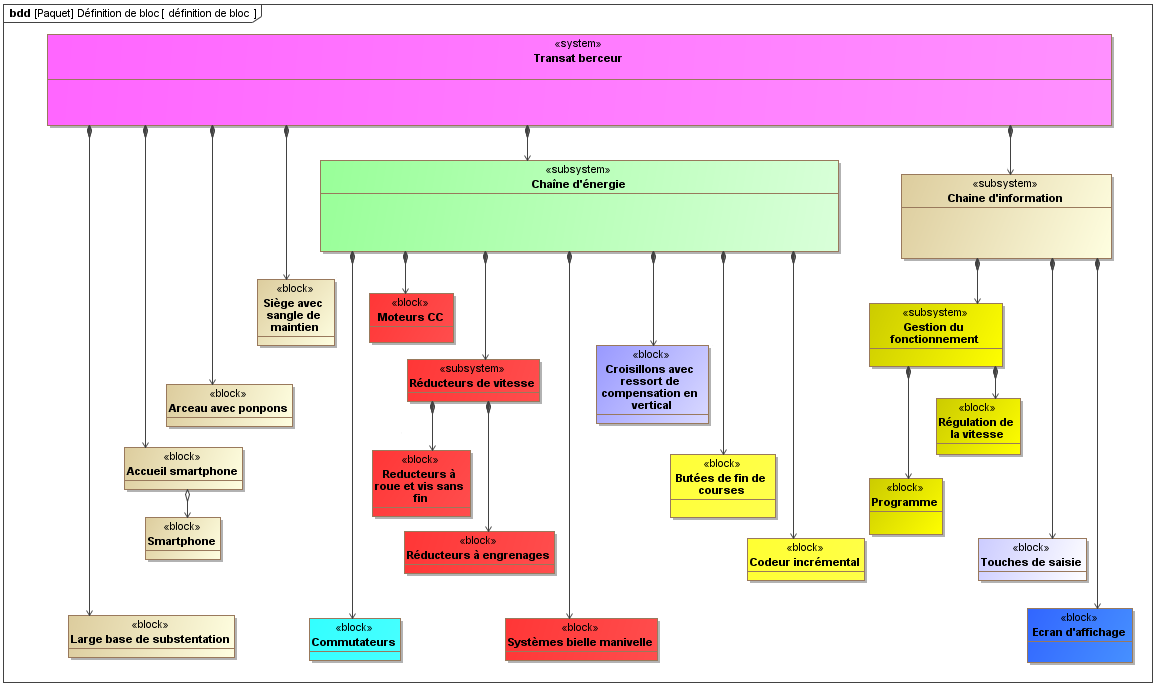
## Diagrammes comportementaux

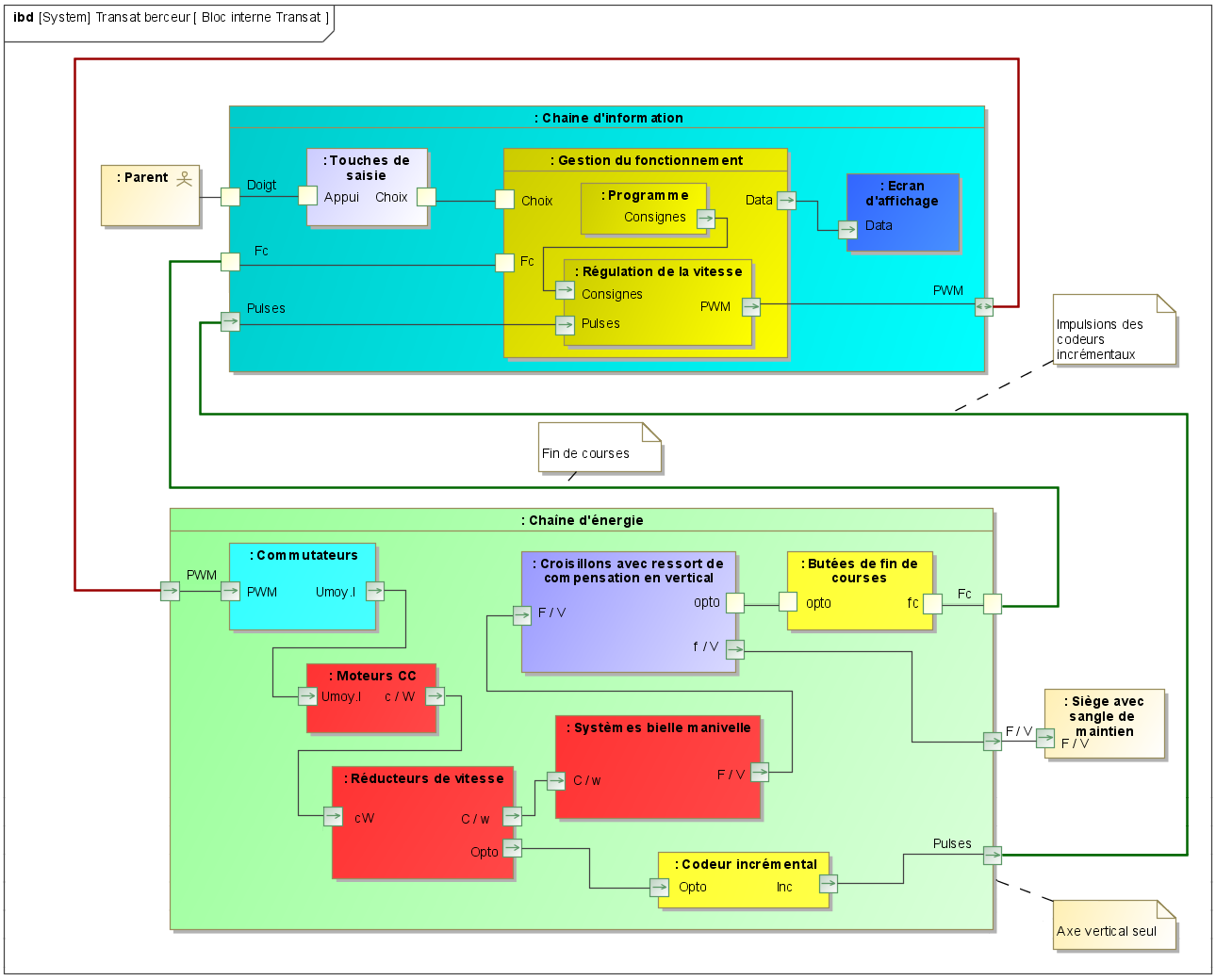
|  |  |
| --- | --- |
| C:\Users\Xavier\AppData\Local\Microsoft\Windows\INetCacheContent.Word\contexte.png | C:\Users\Xavier\AppData\Local\Microsoft\Windows\INetCacheContent.Word\cas utilisation.png |

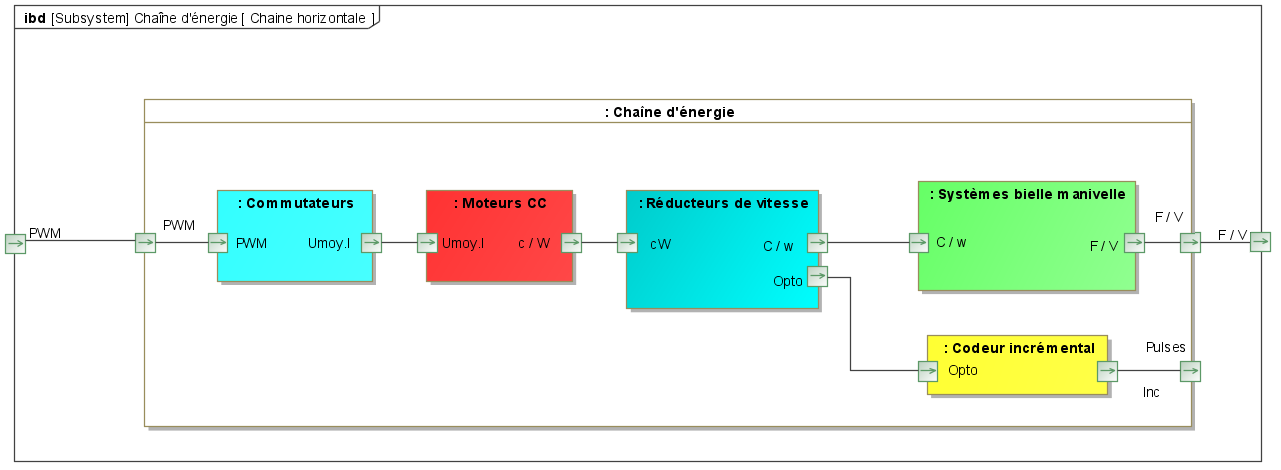




## Diagrammes structuraux







# Composants du système

## Axe horizontal

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  | |  |  | | --- | --- | |  | Moteur à courant continu :   * inertie   Poulie :   * rayon : ; * inertie : | |  | Poulie :   * rayon : ;   Vis sans fin :   * 1 filet   Inertie :   * inertie : | |  | Roue dentée :   * dents * Inertie : | |  | Roue dentée :   * dents * Inertie :   Excentrique : | |  | Bielle :   * Longueur . | |  | Ensemble mobile : | |

## Axe vertical

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  | |  |  | | --- | --- | |  | Moteur à courant continu :   * inertie   Poulie :   * rayon : ; * inertie : | |  | Poulie :   * rayon : ;   Vis sans fin :   * 2 filets   Inertie :   * inertie : | |  | Roue dentée :   * dents * Inertie :   Excentrique : | |  | Bielle :   * Longueur | |  | Ensemble mobile :   * Ressort : | |