# CAHIER DES CHARGES

Positionner le pivot vertical sur un secteur angulaire (90°) avec une résolution de (1°).

# MATERIELS DISPONIBLE (en chercher d’autres si necessaire)

Carte à microcontrôleur, IHM (LCD + clavier + Leds).

Remis le : \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

A : \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Carte easydriver stepper motor driver V4.4 + Moteur ITC-CNC1.

plus tout matériel utile…

# rECHERCHES DOCUMeNTAIRES SUR LA COMMANDE D’un Moteur pas a pas

**1**

Effectuer des recherches documentaires sur la commande d’un moteur pas à pas.

**🖉 Document à produire**: paragraphe d’introduction de la tâche « Orienter le pivot vertical » **Vu prof** 🞎

# ExperimentATION / Programmation

**2**

**Expérimentation**: Mettre en œuvre l’exemple donné avec la carte Netduino (Num3 dans le fascicule 1 Netduino).

**Programmation** : Analyser le programme et le modifier pour qu’il commande la position du pivot vertical.

**🖉 Document à produire**: Algorithme et programme de positionnement (A justifier par une étude théorique préalable de la trajectoire de la balle. **Vu prof** 🞎

# 🖉 DOCUMENTS complementaires A PRODUIRE EN VU DE LA redaction du dossier

Chaîne d’information, chaine d’énergie, schéma de câblage, schémas-bloc. **Vu prof** 🞎

# DES Ressources documentaires complementaireS SERONT EVENTUELLEMENT MISES A DISPOSITION DANS LE repertoire du projet sur Google DRIVE