# CAHIER DES CHARGES

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

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

Mesurer l’inclinaison angulaire du robot entre \_\_\_\_\_\_\_\_\_ et \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

+/- \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_).

# MATÉRIELS Disponibles (En chercher d’autres si nÉcessaire)

Carte à microcontrôleur, Interface Homme Machine (LCD + clavier + LED)

Capteur : **A chercher**.

Multimètre MX59HD

Oscilloscope numérique bicourbe + module I2C et RS232

**1**

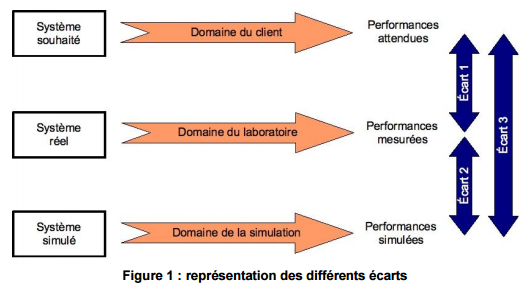
# rECHERCHES DOCUMeNTAIRES

Effectuer des recherches documentaires sur la grandeur physique « **position angulaire** » et les moyens disponibles pour la mesurer.

**🖉 Document à produire** : paragraphe d’introduction de la tâche « Mesurer l’inclinaison du robot » **Vu prof** 🞎

# SIMULATION, ExpÉrimentATION

**2**

En tenant compte des indicateurs de performance de la fiche d’ évaluation, répondre au cahier des charges en utilisant le capteur disponible ou celui que vous aurez choisi. Quantifier les **écarts : système souhaité, système simulé, système réel.**

**🖉 Documents à produire** :

Fiche d’expérience, résultats obtenus, écarts **Vu prof** 🞎

# 🖉 DOCUMENTS complÉmentaires A PRODUIRE EN VUE DE LA rÉdaction du dossier

Schéma de la chaîne d’information, schémas-bloc de la chaîne de mesure, schéma structurel Capteur + conditionneur (si nécessaire). **Vu prof** 🞎

Algorithmes. Programmes. **Vu prof** 🞎

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