

Maxpid



Cahier des charges fonctionnel du Maxpid



Diagramme d'exigences du Maxpid



Tableau des exigences du Maxpid

Contexte du Maxpid



Diagramme de contexte du Maxpid

Diagrammes structurels du Maxpid



Diagramme de définition de blocs du Maxpid



Diagramme de blocs internes du Maxpid



Diagramme de blocs internes simplifié du Maxpid

Attention :
ce diagramme ne
respecte pas les
normes du
langage SysML
mais il sera utile
pour les TDs/TPs



Chaîne fonctionnelle du Maxpid

Diagrammes comportementaux du Maxpid



Diagramme de cas d'utilisation du Maxpid

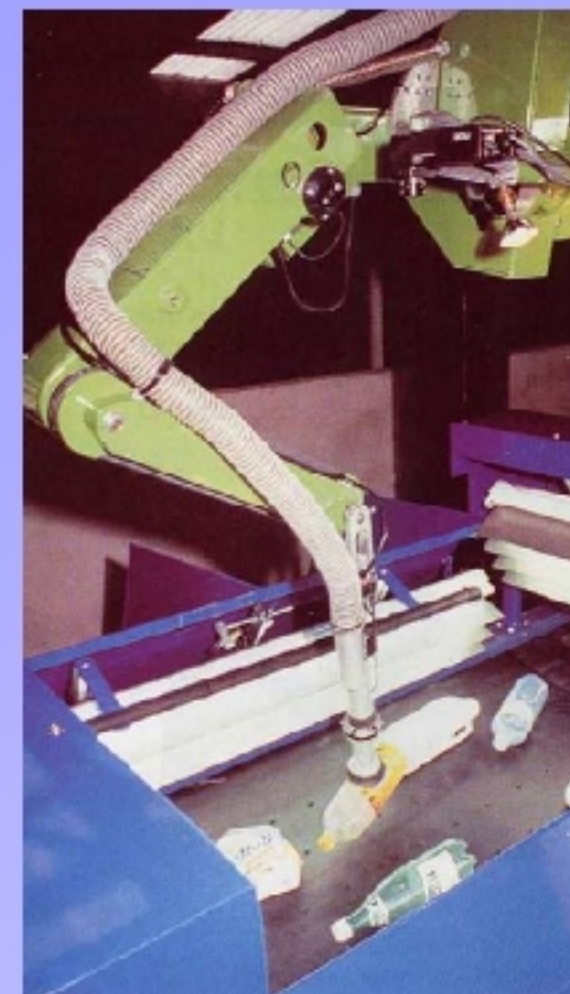


Diagramme d'états du Maxpid



Diagramme de séquence du Maxpid

Robot de tri Planéco Pellenc



Cahier des charges fonctionnel du robot de tri Planéco



Diagramme d'exigences du robot de tri Planéco

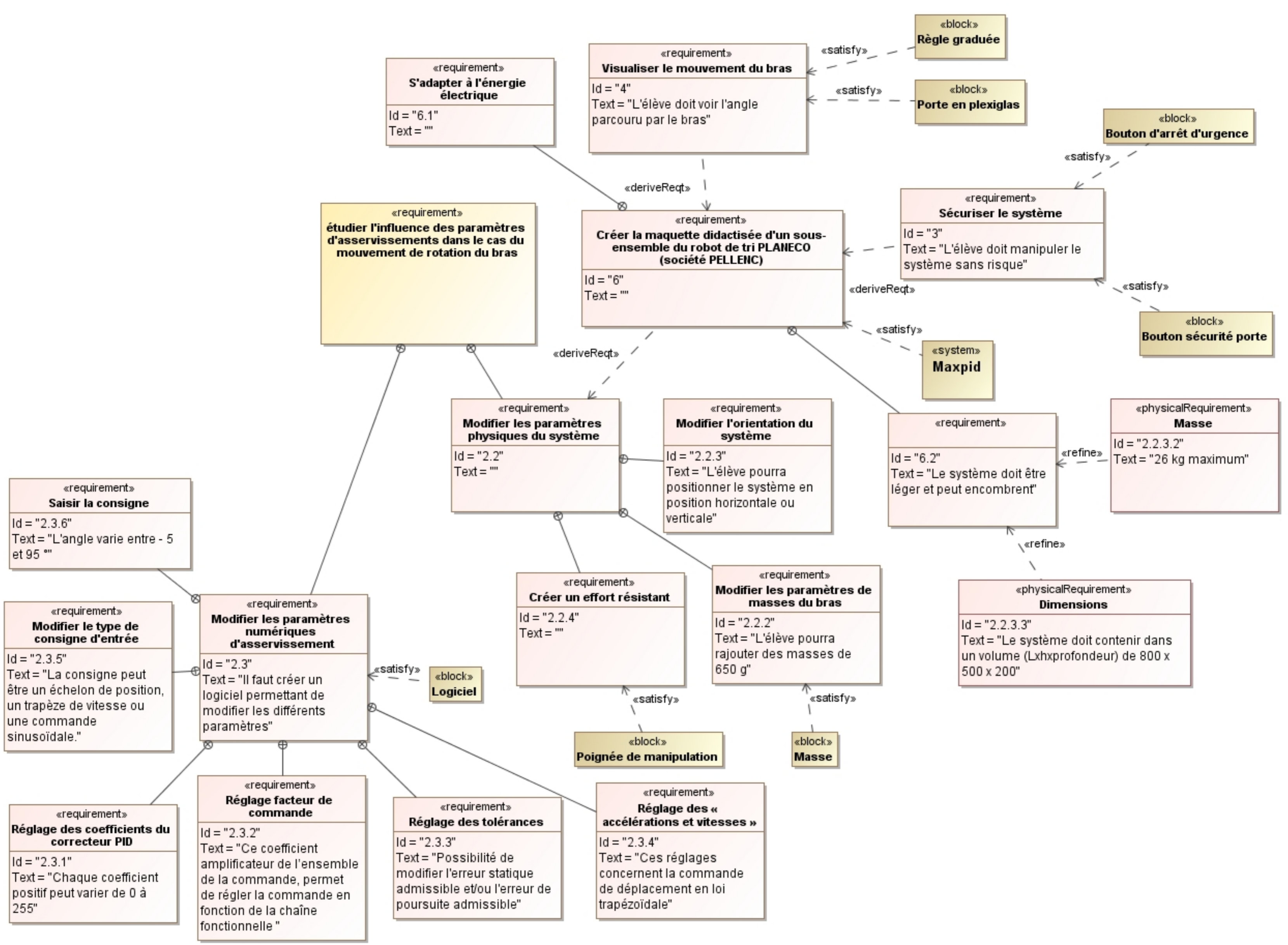


Tableau des exigences du robot de tri Planéco

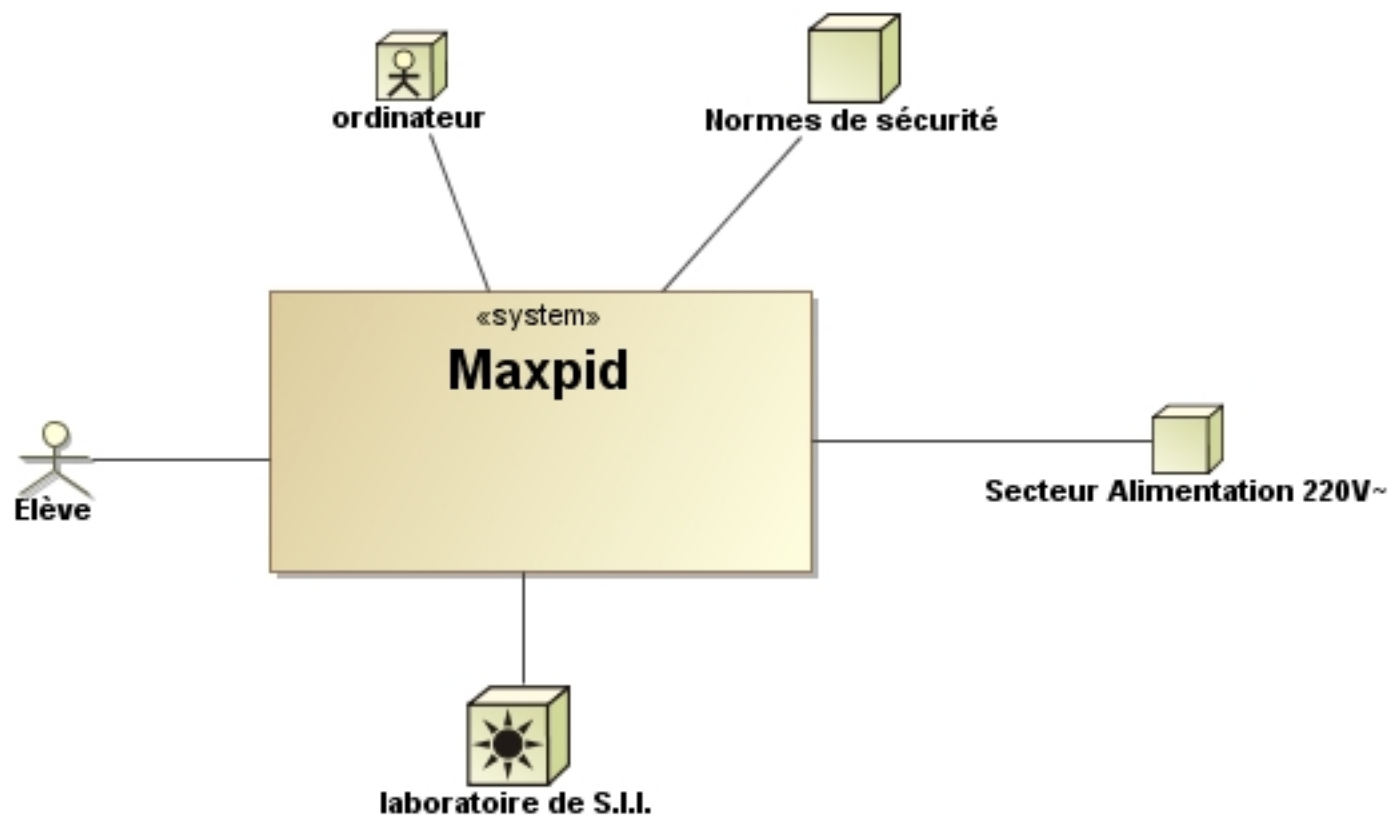
Diagrammes comportementaux du robot de tri Planéco

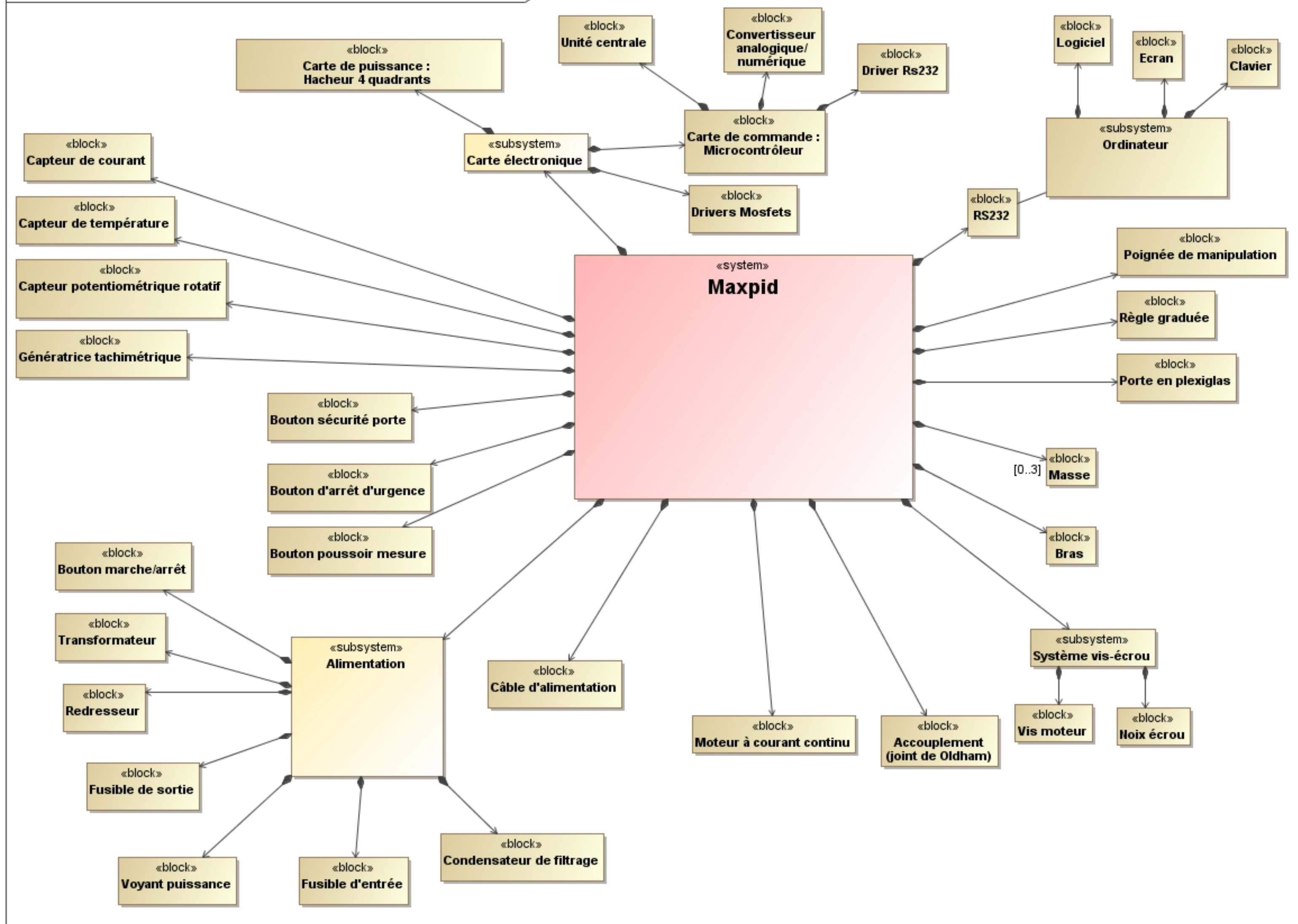


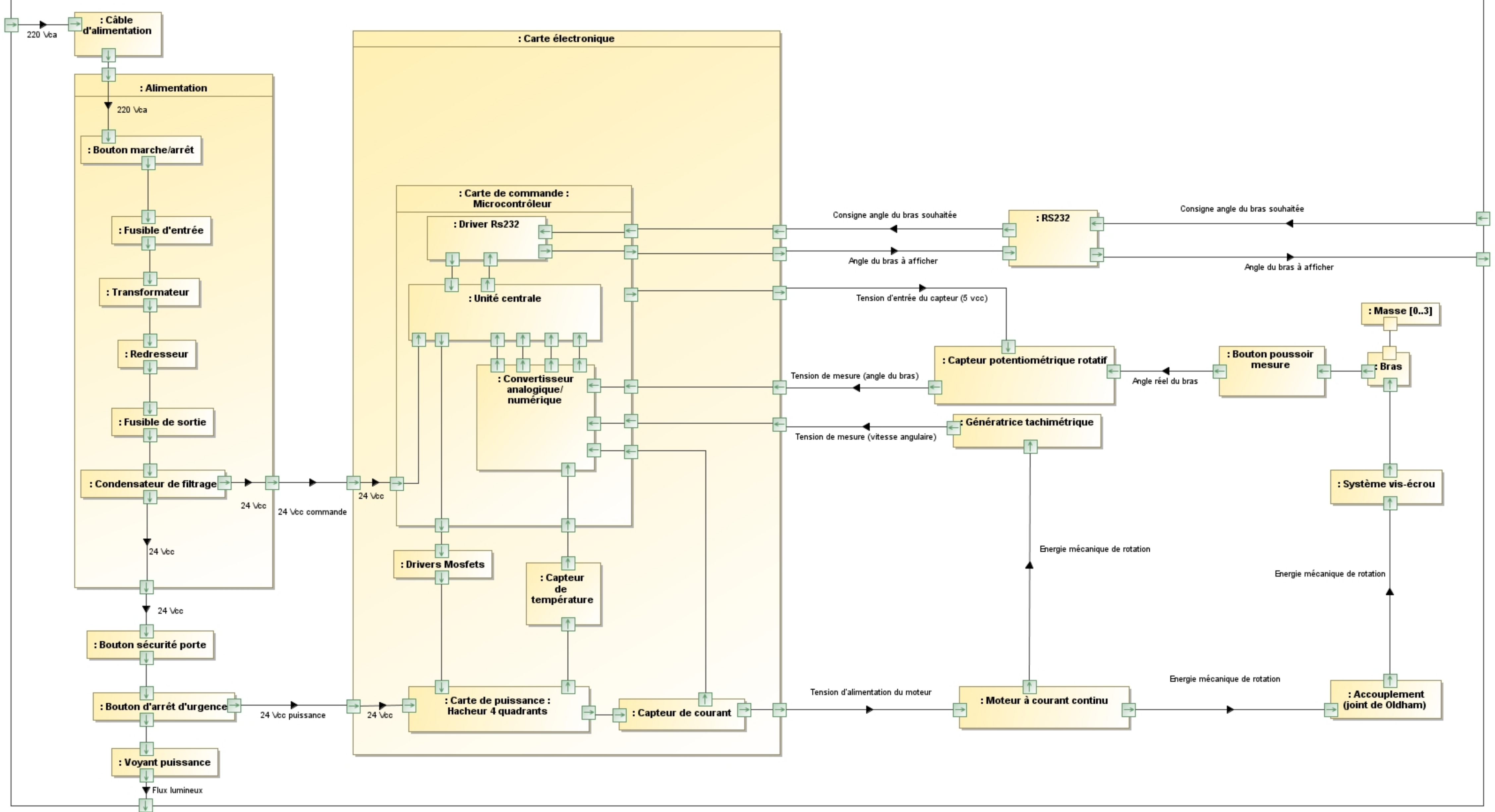
Diagramme de cas d'utilisation du robot de tri Planéco

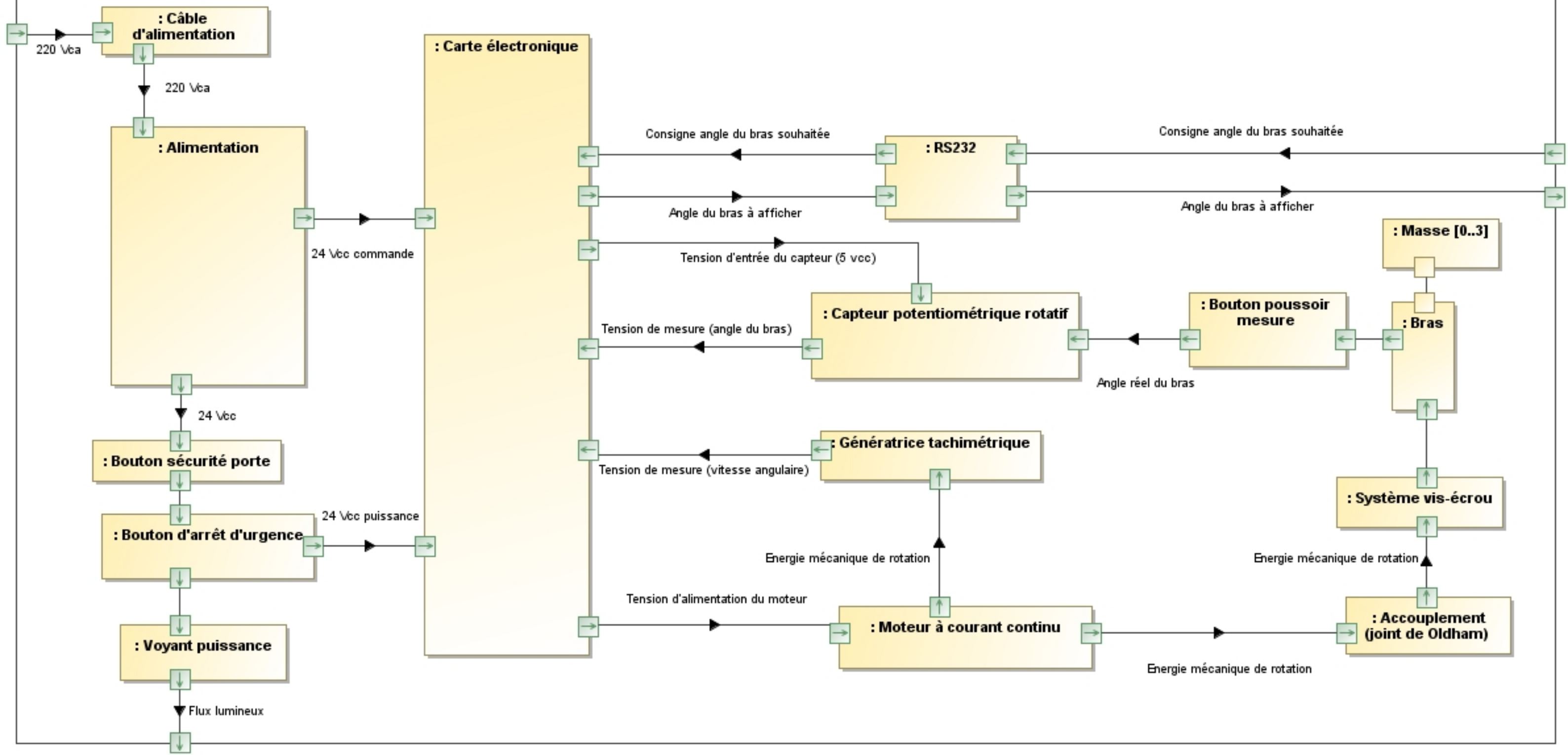


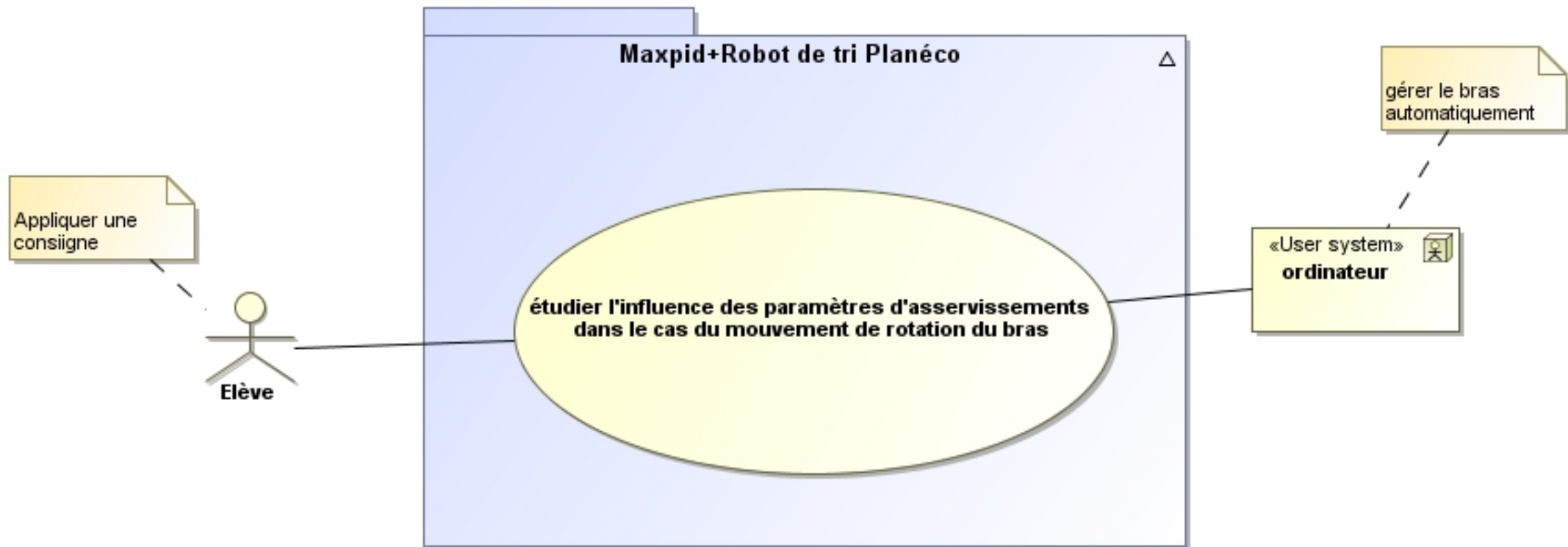
#	ID	Name	Text
1	2.3.6	Saisir la consigne	L'angle varie entre - 5 et 95 °
2	2.2.2	Modifier les paramètres de masses du bras	L'élève pourra rajouter des masses de 650 g
3	2.2.3	Modifier l'orientation du système	L'élève pourra positionner le système en position horizontale ou verticale
4	2.2.3.2	Masse	26 kg maximum
5	2.2.3.3	Dimensions	Le système doit contenir dans un volume (Lxhxprofondeur) de 800 x 500 x 200
6	2.3.1	Réglage des coefficients du correcteur PID	Chaque coefficient positif peut varier de 0 à 255

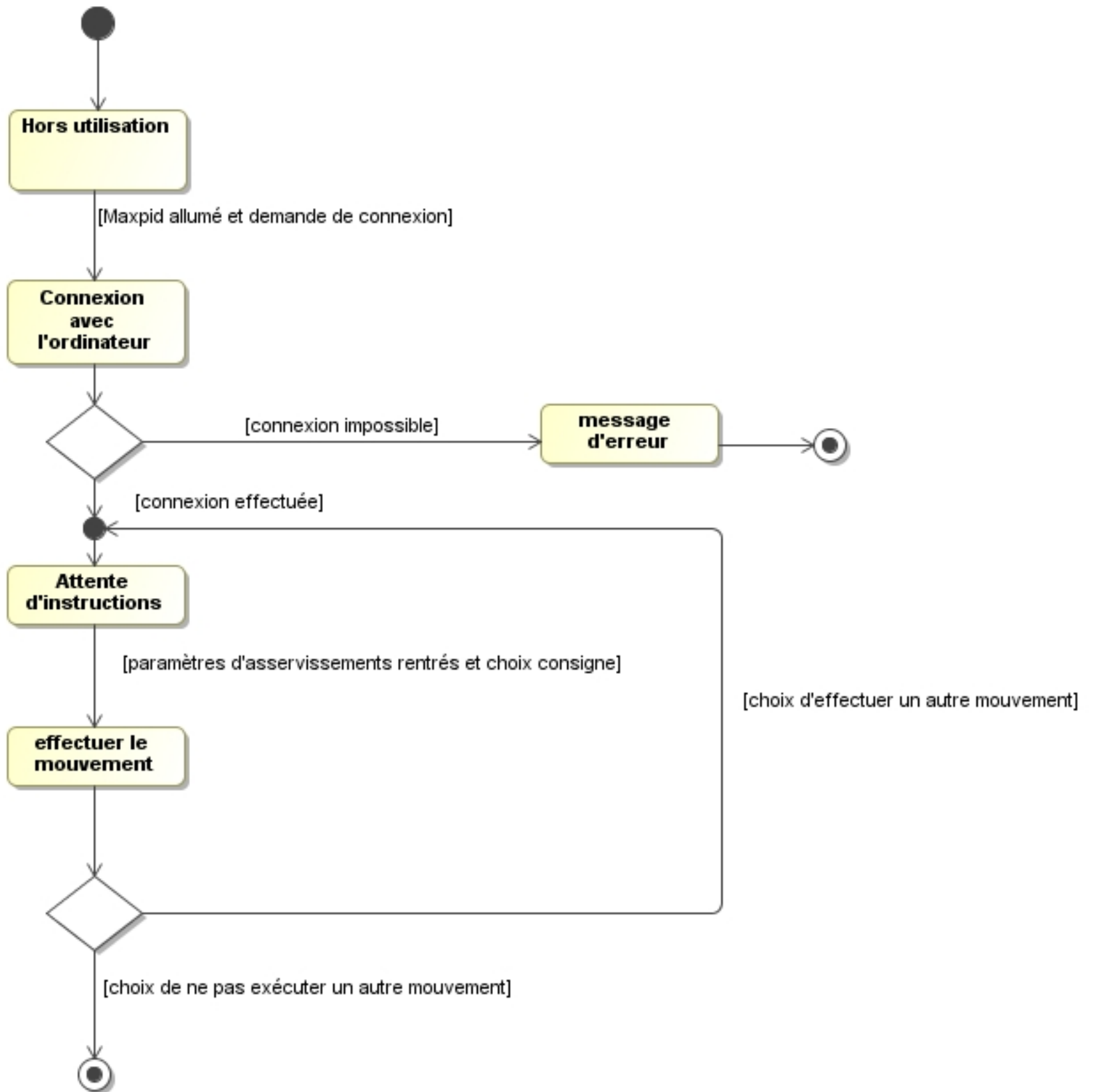


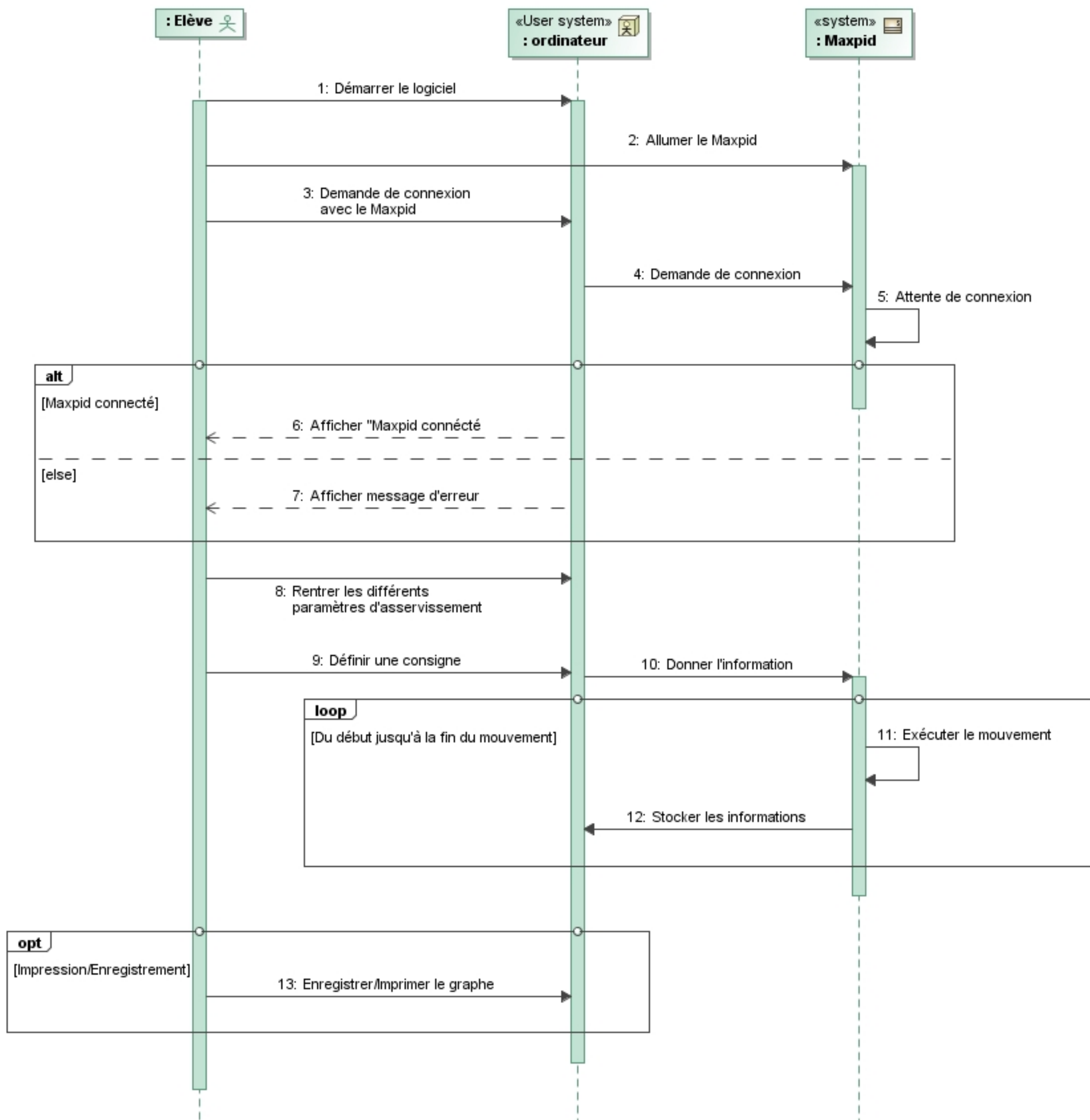




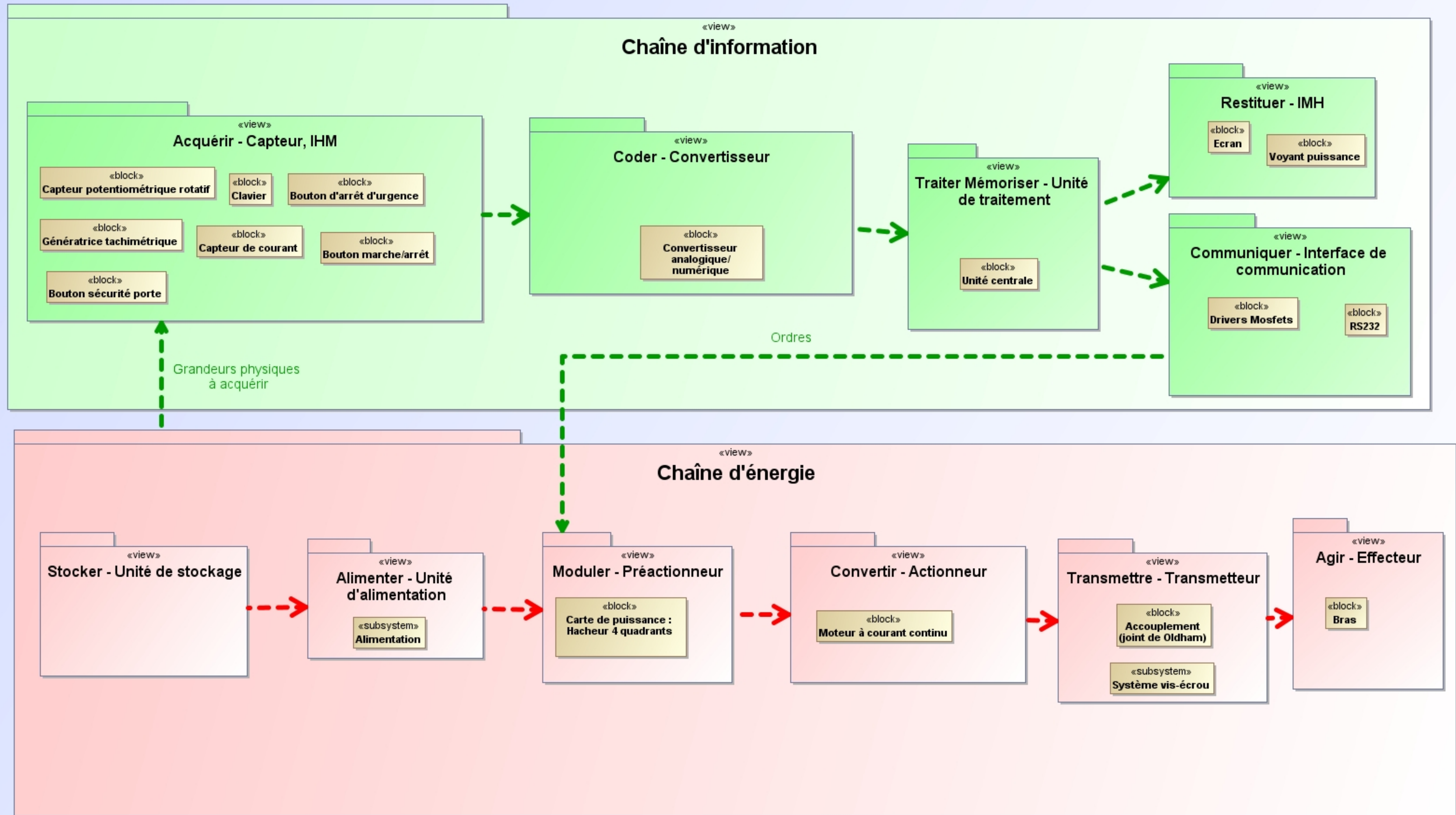




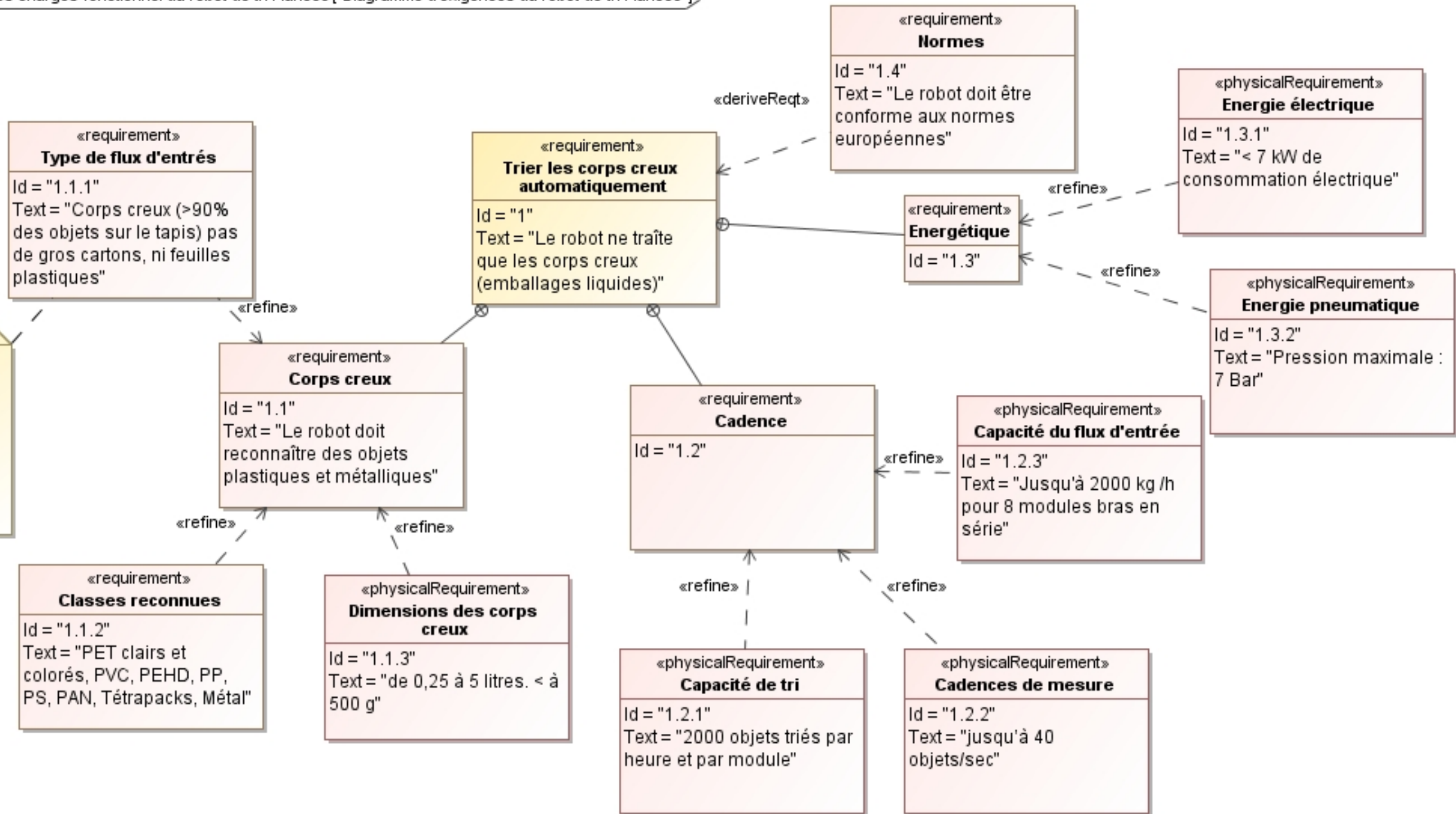




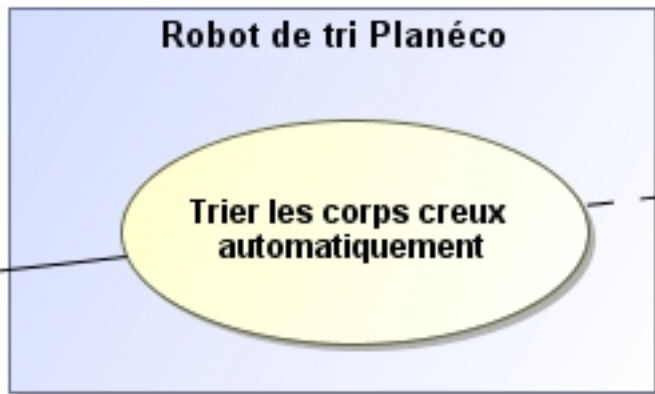
Chaîne fonctionnelle du Maxpid



Un premier tri mécanique sépare la collecte en 2 flux, les corps plats (papiers, journaux et cartons) et les corps creux (emballages de liquides).



#	ID	Name	Text
1	1.2.3	Capacité du flux d'entrée	Jusqu'à 2000 kg /h pour 8 modules bras en série
2	1.2.1	Capacité de tri	2000 objets triés par heure et par module
3	1.2.2	Cadences de mesure	jusqu'à 40 objets/sec
4	1.1.3	Dimensions des corps creux	de 0,25 à 5 litres. < à 500 g
5	1.3.1	Energie électrique	< 7 kW de consommation électrique
6	1.3.2	Energie pneumatique	Pression maximale : 7 Bar
7	1.4	Normes	Le robot doit être conforme aux normes européennes



Les nouvelles normes européennes sur l'environnement obligent les particuliers à séparer leurs ordures ménagères en deux grandes familles :
les ordures humides qui contiennent des éléments dégradables et les ordures sèches qui sont essentiellement constituées d'emballages de liquide (corps creux) et éléments plats (corps plats : papiers, journaux et cartons).

Un premier tri mécanique sépare la collecte en 2 flux, les corps plats et les corps creux.

Le robot de tri planéco ne traite que les corps creux.