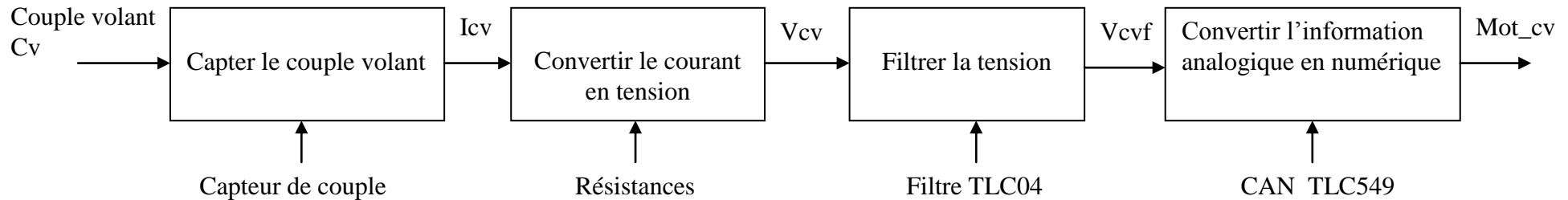
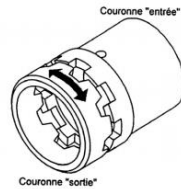


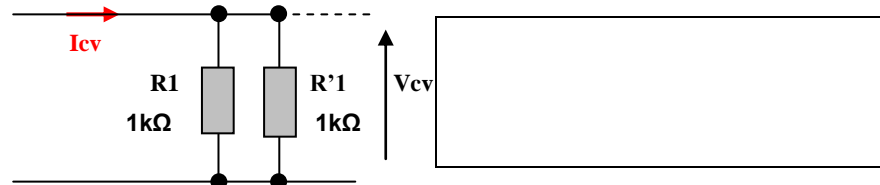
Direction assistée électrique



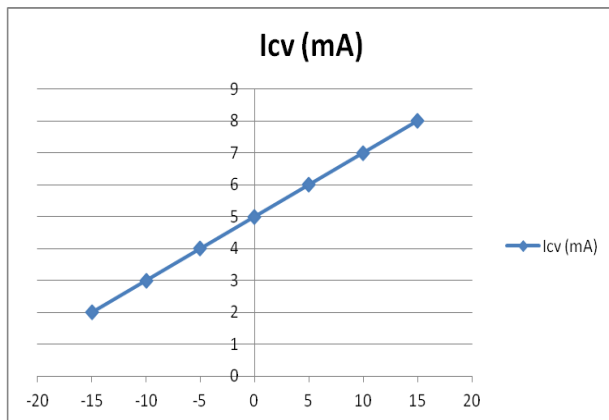
Fourni un courant I_{cv} proportionnel au couple volant C_v exercé par le conducteur lors de ses manœuvres.).



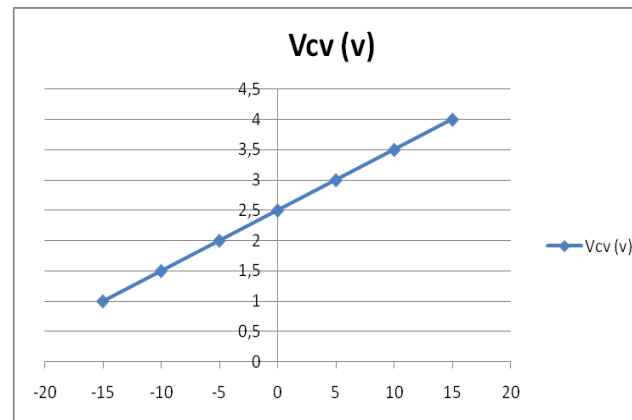
Le courant I_{cv} est converti en une tension V_{cv} proportionnelle au couple, puis filtré V_{cvf} (afin d'éliminer les parasites).



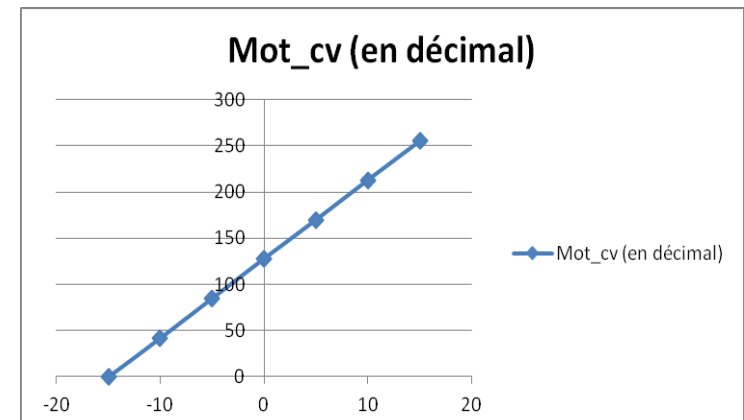
La tension V_{cvf} est convertie en un mot binaire d'un octet, transmis en **série**, afin d'être traité numériquement par le système micro-programmé. Celui-ci déterminera le couple d'assistance à fournir en fonction du mot binaire et de l'information de vitesse du véhicule.



$I_{cv} = f(C_v)$



$V_{cv} = f(C_v)$



$Mot_{cv} = f(C_v)$

Barrière Sympact



Le capteur angulaire :

Converti la grandeur physique à mesurer en une information exploitable par le variateur. La valeur de la résistance variera avec la position de la lisse (Le curseur est solidaire de la position de la lisse).
Il fourni une tension continue variable.

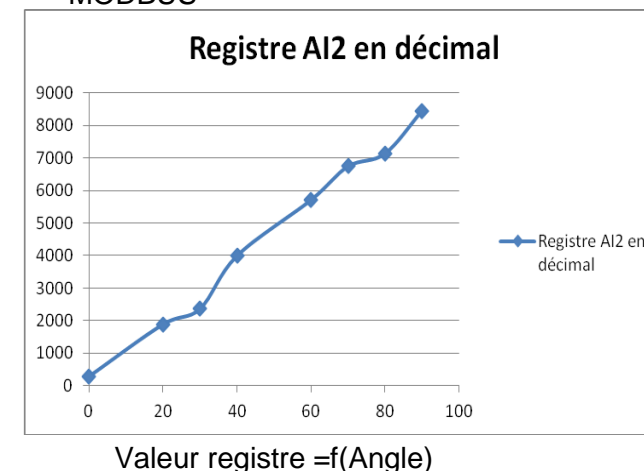
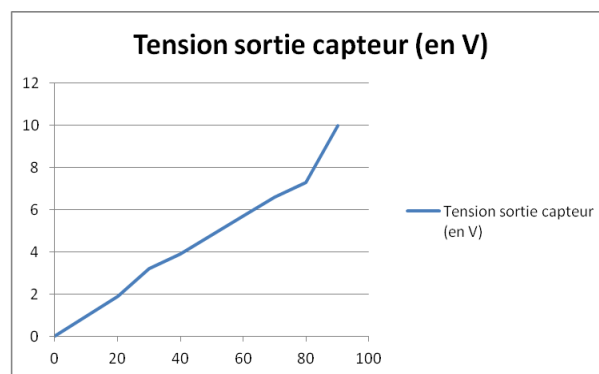
Le variateur :

Il permet grâce à des consignes de vitesse et de position de faire varier les vitesses de montée et de descente de la barrière

La passerelle MOXA :

Elle assure la communication entre le PC et la barrière. Lorsque la liaison est établie l'ordinateur dialogue avec la passerelle en utilisant le protocole MODBUS/TCP sur la liaison Ethernet. La passerelle transmet ce dialogue au variateur de vitesse en utilisant le protocole MODBUS

$V_{\text{capteur}} = f(\text{Angle})$



Angle (en °)	0	30	40	60	70	90
Tension sortie capteur (en V)	0	3,2	3,9	5,7	6,6	10
Registre AI2 en hexadécimal	120	0CB3	0F9B	164D	1A57	20FC
Registre AI2 en décimal						