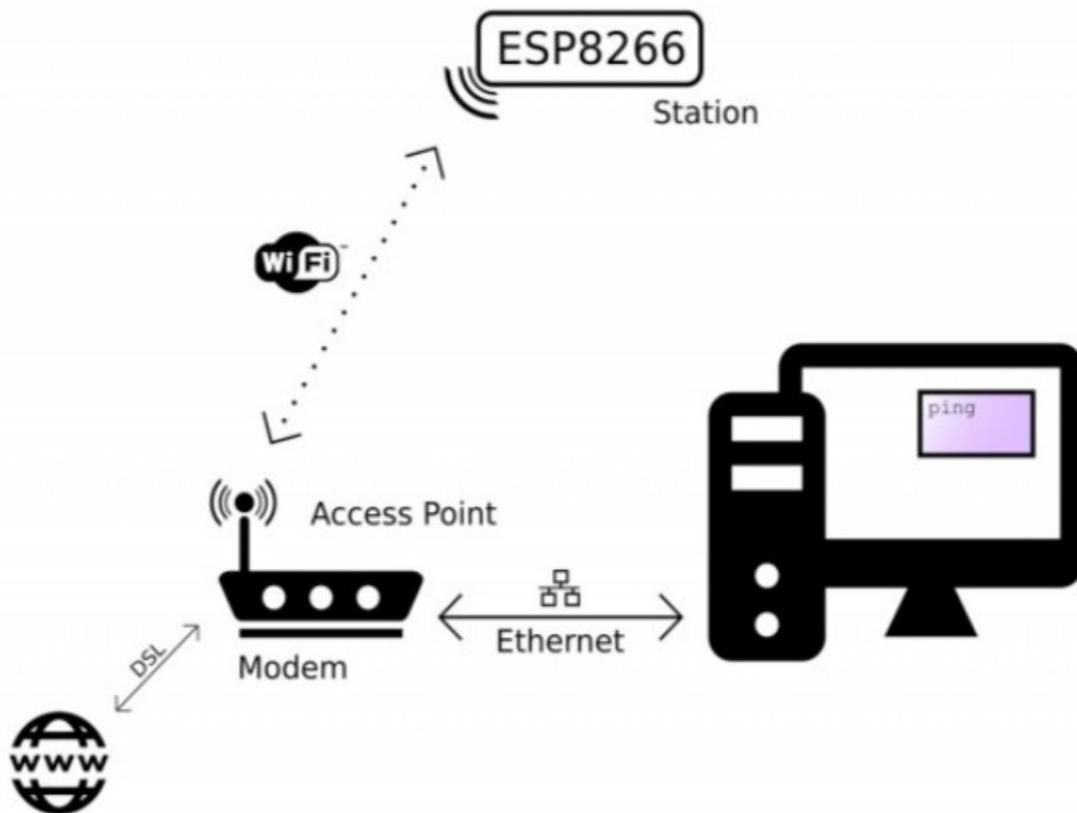


SAE 3.01 L'ESP8266 comme serveur WEB ou TCP Cahier des charges fonctionnelles.

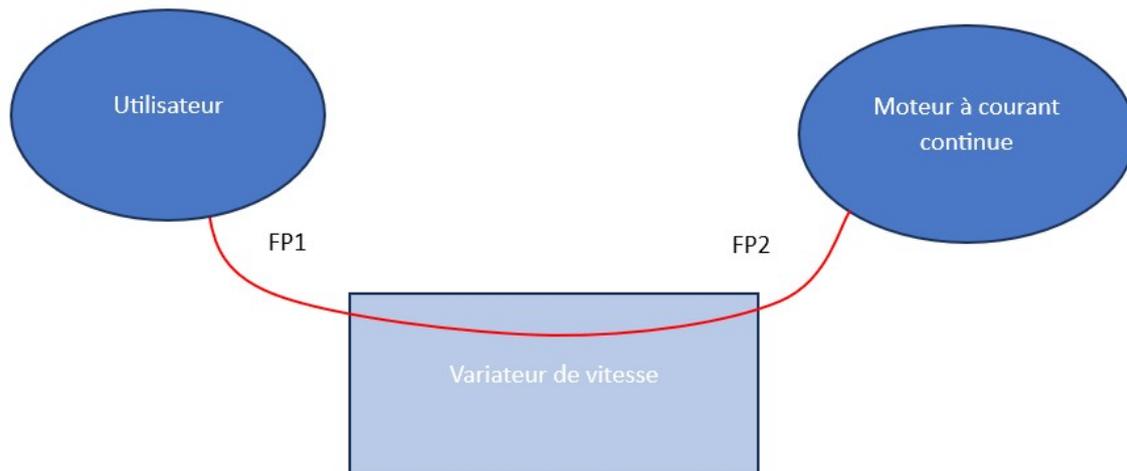
Projet :



Description :

L'objectif est de créer un objet connecté à base d'un ESP8266. Cet objet devra se connecter à un AP1 WIFI puis démarrer un service WEB sur le port 80 et/ou un service TCP sur un port quelconque. L'interface de commande devra être accessible depuis n'importe quelle machine ayant un accès internet depuis une page WEB. Elle devra également pouvoir être piloté via un programme propriétaire.

Analyse fonctionnelle :



FP1 : Régulation de la vitesse d'un MCC.

FP2 : Contrôler à distance le MCC.

FC1 : Alimenter le variateur.

FC2 : Respecter les norme mise en place.

FC3 : Réparabilité et durée de vie du matériel.

FC4 : Contrôle intuitif du MCC.

FC5 : Prix compétitif au regard de la concurrence

FC6 : Ecoresponsable et respect des droits humain.

Cahier des charges :

Fonction	Critère d'appréciation	Flexibilité
Piloter le moteur	Utilisation du WIFI	Serveur TCP ou WEB Basique URL ou POST Logiciel propriétaire LabView
Visualiser le pilotage moteur	Ecran de visualisation Langue : Français et Anglais	Page WEB Logiciel propriétaire Ecran LED
Alimenter le variateur de vitesse	24V DC Fréquence de découpage : 30kHz Ondulation du courant de sortie : 20% maximum de la valeur nominale Ondulation de la tension de sortie : 5% maximum de la valeur nominale	Alimentation de laboratoire ou Batterie \emptyset
Motorisation	Puissance Nominale : 20W Tension Nominale: 12V Moteur à courant continue Un seul sens de rotation, pas de réversibilité	Model: A-max 26 26 mm, Commutation Métal CLL, 4.5 Wat
Variation de la vitesse	Plage de variation: 0V - 24V	Précision à 5%
Visualiser les informations de position du moteur	Encodeur	Model AMT10E Modular incremental encodeur

