

### **Bilan des acquis et des cours suivis lors du projet**

**Alexandre CHOPIN/Matthieu PORTE :** Nous avons travaillé sur la partie conception de l'interface graphique sous Python. Nous avons utilisé le module Tkinter.

Compétences :

- Programmation en Python
- Conception d'interfaces graphiques à l'aide de Tkinter
- Travail en équipe en télétravail
- Gestion de projet (utilisation de Basecamp)

Nous avons alors utilisé plusieurs liens :

- Bases sur le module Tkinter  
<https://python.doctor/page-tkinter-interface-graphique-python-tutoriel>
- Bases sur le module Tkinter  
<https://openclassrooms.com/fr/courses/235344-apprenez-a-programmer-en-python/234859-creez-des-interfaces-graphiques-avec-tkinter>
- Bases sur le module Tkinter un peu plus poussé  
[http://pascal.ortiz.free.fr/contents/tkinter/tkinter/quelques\\_widgets.html](http://pascal.ortiz.free.fr/contents/tkinter/tkinter/quelques_widgets.html)
- Site plus détaillé sur les canvas, qui sont à la base de l'interface graphique  
<https://infoforall.fr/python/python-act130.html>

### **Julien HEBRAUD/Valentin MAGRO :**

Pour faire un moteur à courant continu contrôlé par PWM (Modulation de largeur d'impulsion) nous avons cherché dans les add-on de Simulink afin d'obtenir le schéma bloc déjà constitué.

Nous avons fait toutes nos recherches dans la bibliothèque de Simulink afin de trouver tous les composants dont nous avons besoin. Nous avons lu les descriptions des blocs afin de comprendre leur comportement notamment pour le bloc Scénario qui permet de créer des signaux temporels que l'on transforme en tension à envoyer au hacheur ou bien le levier qui permet de relier les deux groupes de bloc roue droite et roue gauche pour modéliser le robot.