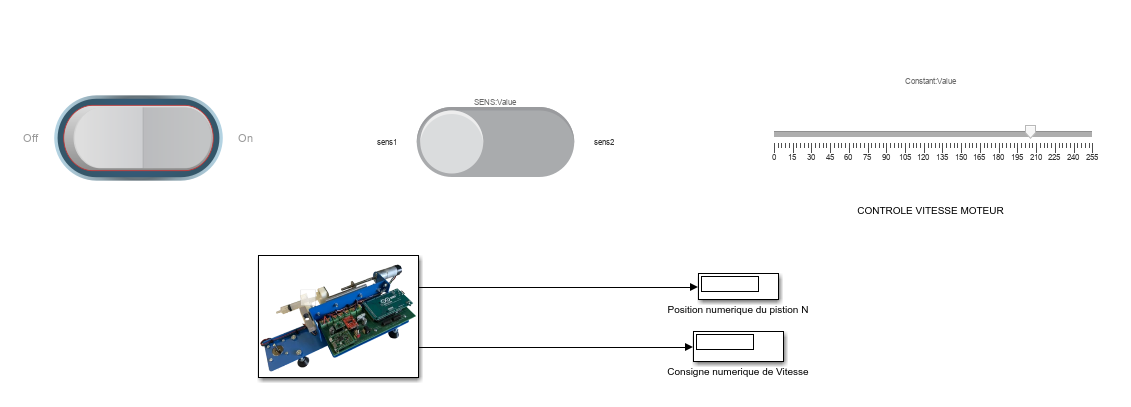
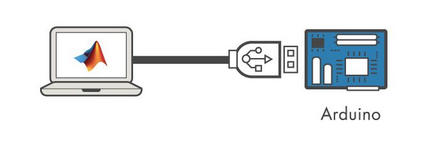
 **DIDACTISATION DU SYSTEME BIO-IMPRESSION**

**POUR UNE UTILISATION DANS LE CADRE DES EPREUVES EXPERIMENTALES SI**

1. **Pilotage du système**

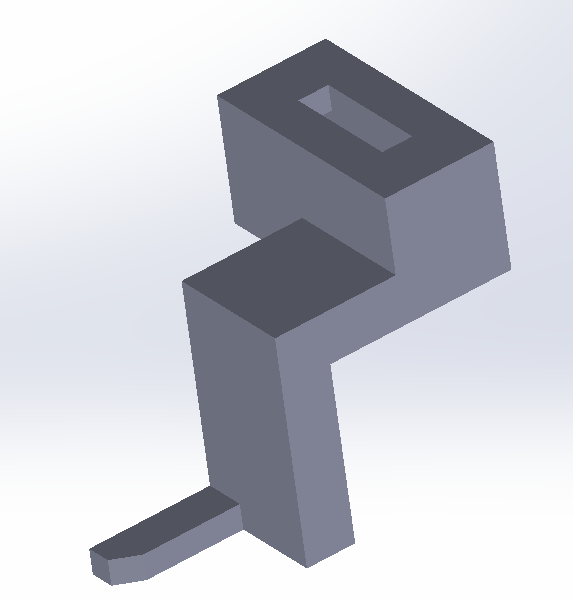
Le pilotage du système est réalisé à partir d’une interface Matlab-Simulink. L’interface permet un contrôle manuel du système.

Le fichier de l’interface de pilotage se nomme : « controle\_sys\_arduino.slx », il a été réalisé avec une version **Matlab R2023b**. Pour utiliser ce fichier **il est nécessaire d’installer au préalable les librairies Arduino/Simulink adaptées.** En suivant ce lien vous serez guidé sur la marche à suivre :

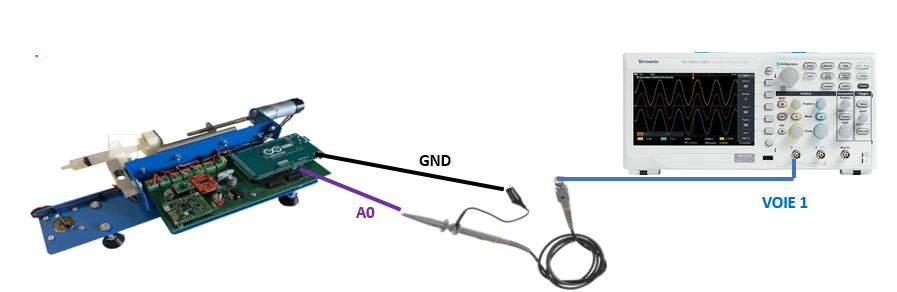
<https://fr.mathworks.com/discovery/arduino-programming-matlab-simulink.html>

1. **Lecture de la position du Piston de la Seringue**

Pour une meilleure lecture de la position du piston, **un curseur est à ajouter sur le potentiomètre**. Le fichier « curseur.STL» contient son modèle 3D.

****

1. **Mesure du signal image de la position**

La tension image de la position est mesurable sur la carte Arduino Mega sur la broche A0. **Deux points test sont à souder** (A0 et masse) sur la carte afin de pouvoir y connecter un oscilloscope.