

Transfert de connaissances

Hugo Abescat - Karima Attar
Brage Johnsen - Oskar Orvik - Julien Pavillon
Nolan Reynier Nomer - Aleksander Taban
Elèves Ingénieurs de l'INSA Toulouse
Département GEI
Spécialité AE-SE
Promotion 60
2025-2026

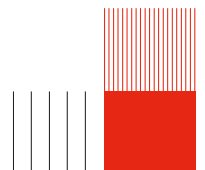
**Rapport de Transfert de connaissances - Projet
MadMax**
**Avancées réalisées et pistes de travail pour les
futurs groupes PIR**

Tuteurs du Projet
Pascal ACCO
Mathieu PRADIN

Projet PIR 2025-2026

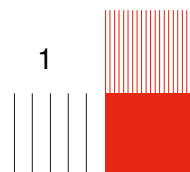
SOMMAIRE

Introduction	1
1 Présentation du projet PIR MadMax	2
1.1 Présentation du PIR	2
1.2 Notre méthode de travail	2
2 Création d'un PCB Field Oriented Control	2
2.1 Objectifs	2
2.2 Ce que nous avons fait	2
2.3 Ce qu'il reste à faire et comment	2
3 Contrôleur Hardware 6-step commutation	2
3.1 Objectifs	2
3.2 Ce que nous avons fait	2
3.3 Ce qu'il reste à faire et comment	2
4 Logiciel et connectivité	2
4.1 Objectifs	2
4.2 Ce que nous avons fait	2
4.3 Ce qu'il reste à faire et comment	2
5 Contrôle dynamique du système charrette-vélo	2
5.1 Objectifs	2
5.2 Ce que nous avons fait	2
5.3 Ce qu'il reste à faire et comment	2
Conclusion	3



INTRODUCTION

Une introduction



1 PRÉSENTATION DU PROJET PIR MADMAX

1.1 Présentation du PIR

1.2 Notre méthode de travail

2 CRÉATION D'UN PCB FIELD ORIENTED CONTROL

2.1 Objectifs

2.2 Ce que nous avons fait

2.3 Ce qu'il reste à faire et comment

3 CONTRÔLEUR HARDWARE 6-STEP COMMUTATION

3.1 Objectifs

3.2 Ce que nous avons fait

3.3 Ce qu'il reste à faire et comment

4 LOGICIEL ET CONNECTIVITÉ

4.1 Objectifs

4.2 Ce que nous avons fait

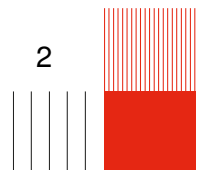
4.3 Ce qu'il reste à faire et comment

5 CONTRÔLE DYNAMIQUE DU SYSTÈME CHARRETTE-VÉLO

5.1 Objectifs

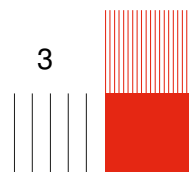
5.2 Ce que nous avons fait

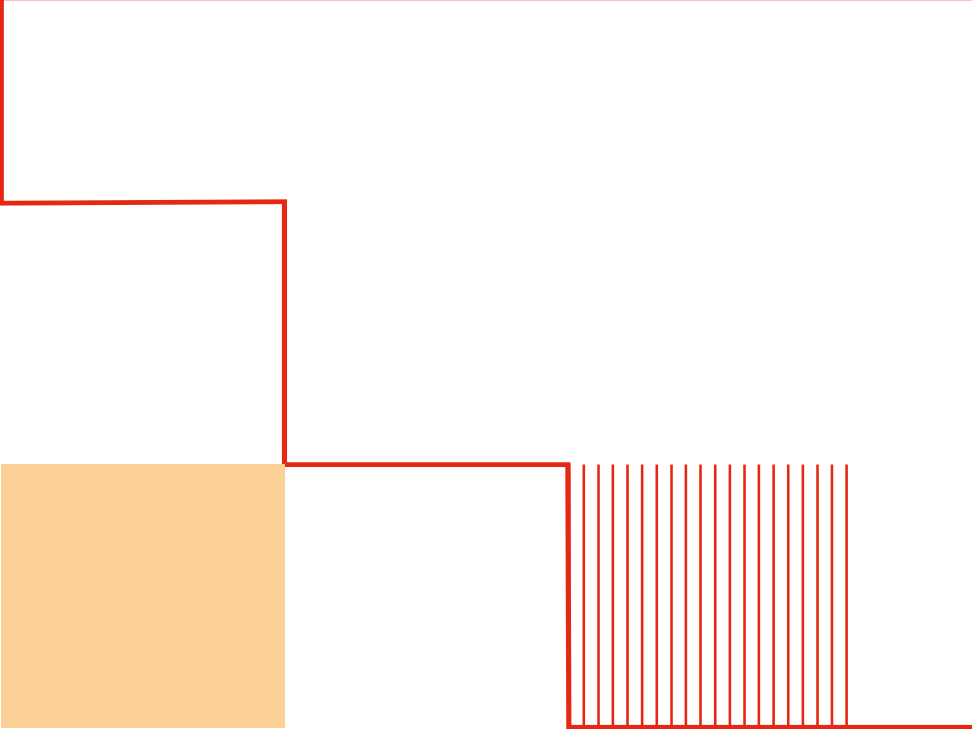
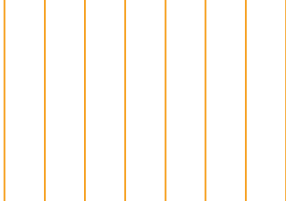
5.3 Ce qu'il reste à faire et comment



CONCLUSION

Une conclusion





INSA TOULOUSE

135 avenue de Rangueil
31400 Toulouse

Tel : +33 (0)5 61 55 95 13

www.insa-toulouse.fr

