

IST

Implantation de système de contrôle



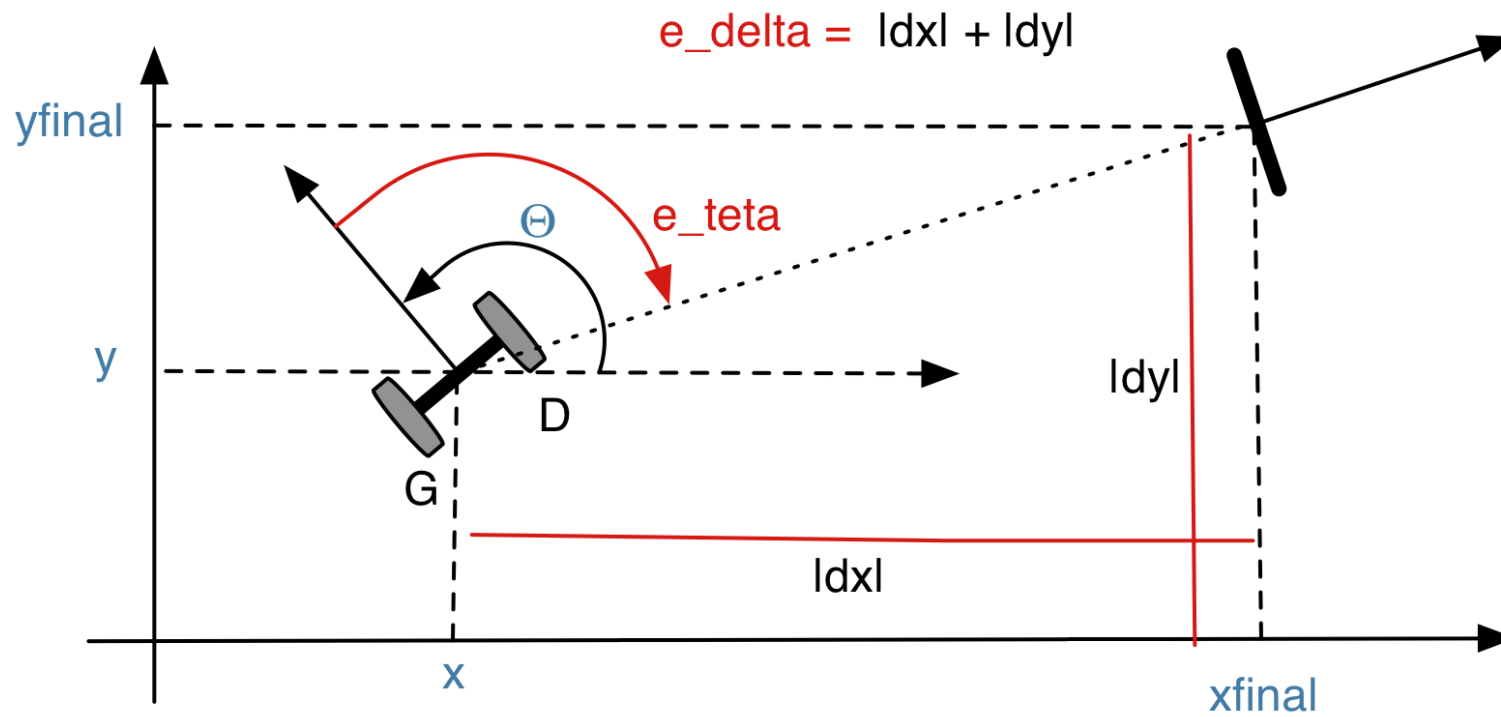
Chaîne de développement

- Modélisation
- Conception de contrôleur
- Validation par simulation
- Implantation du contrôleur

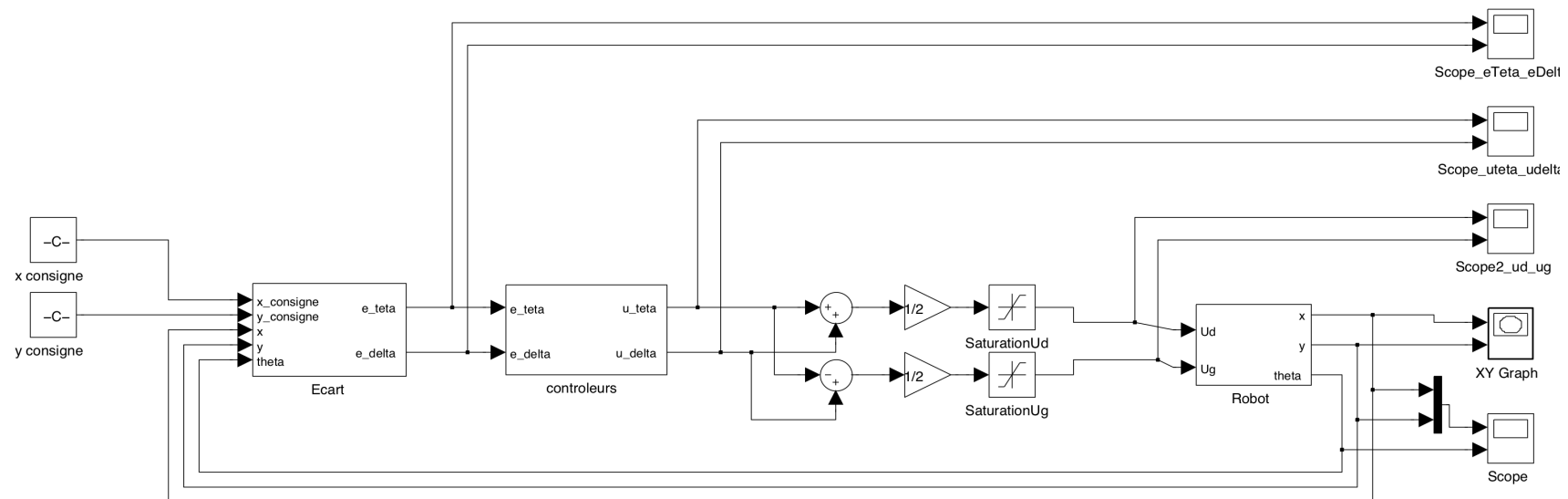
TP1 - simulink

- Tâche « s'orienté vers une point cible et l'atteindre »
 - Modèle du robot
 - Écart
 - Contrôleur PI

TP1 - simulink



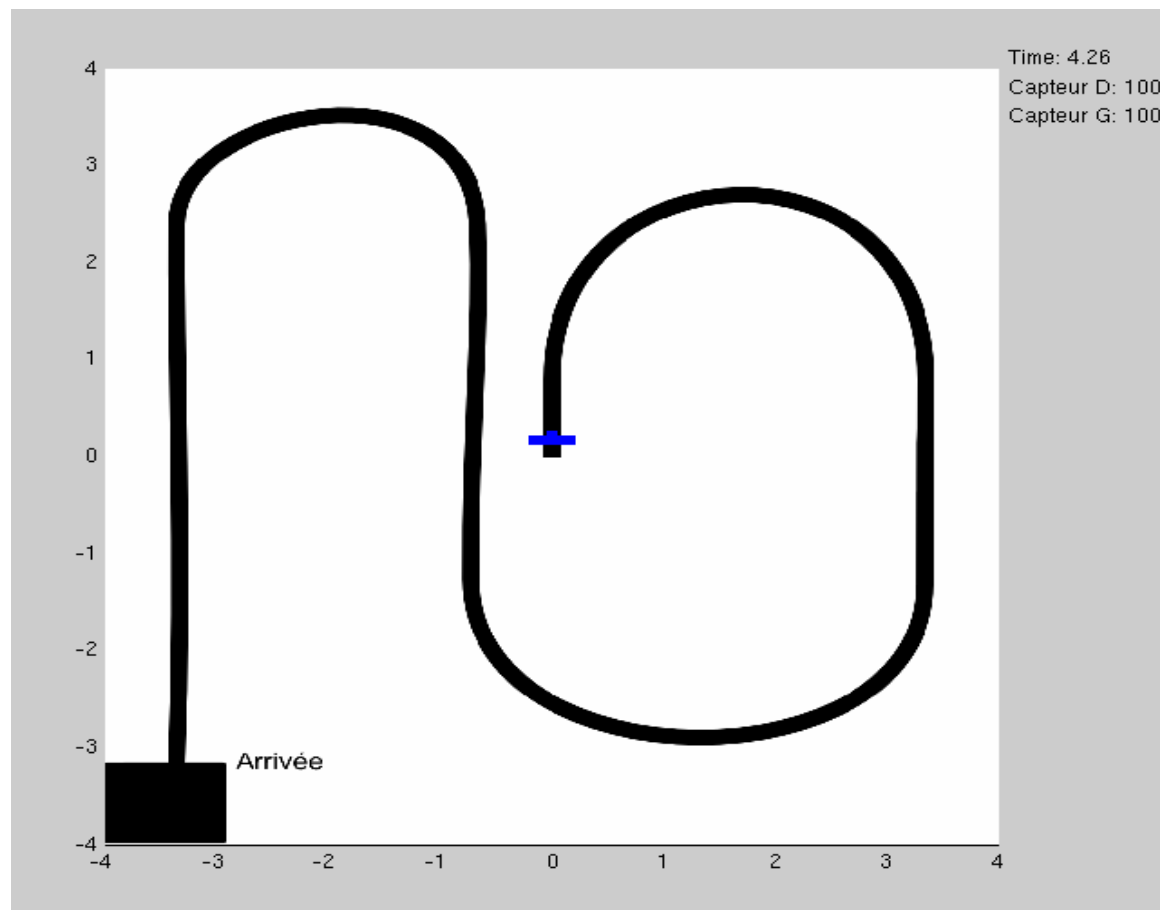
TP1 - simulink



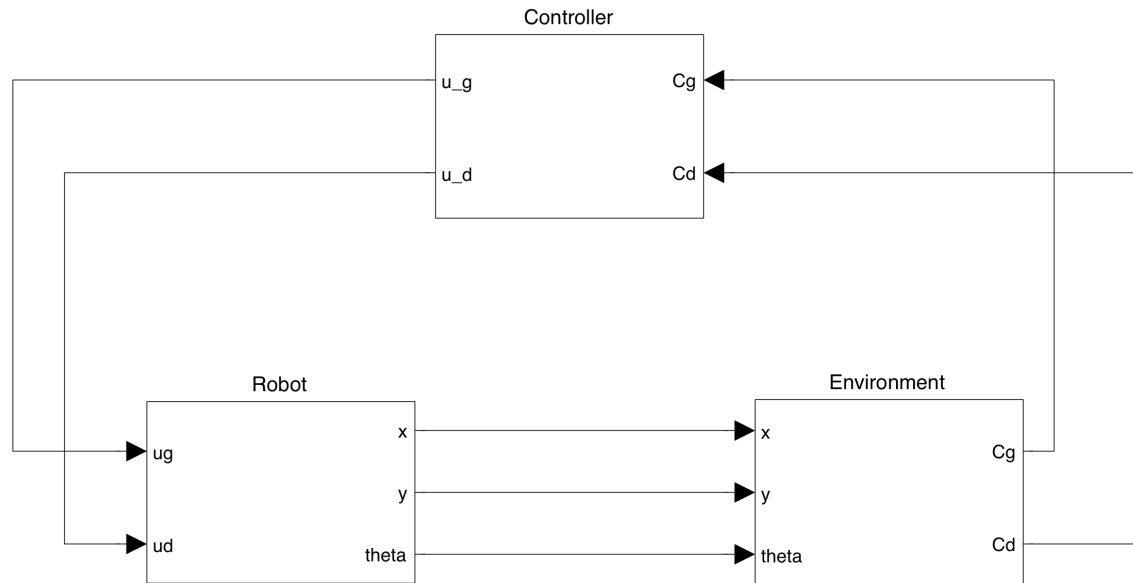
TP2 - simulink

- Tâche « suivre une ligne noire »
 - (Modèle du robot)
 - Simulation environnement -> capteur
 - Nouvel Ecart
 - (Contrôleur PI)

TP2 - simulink

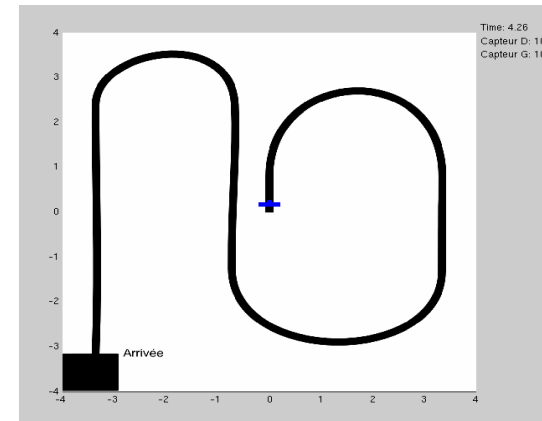


TP2 - simulink

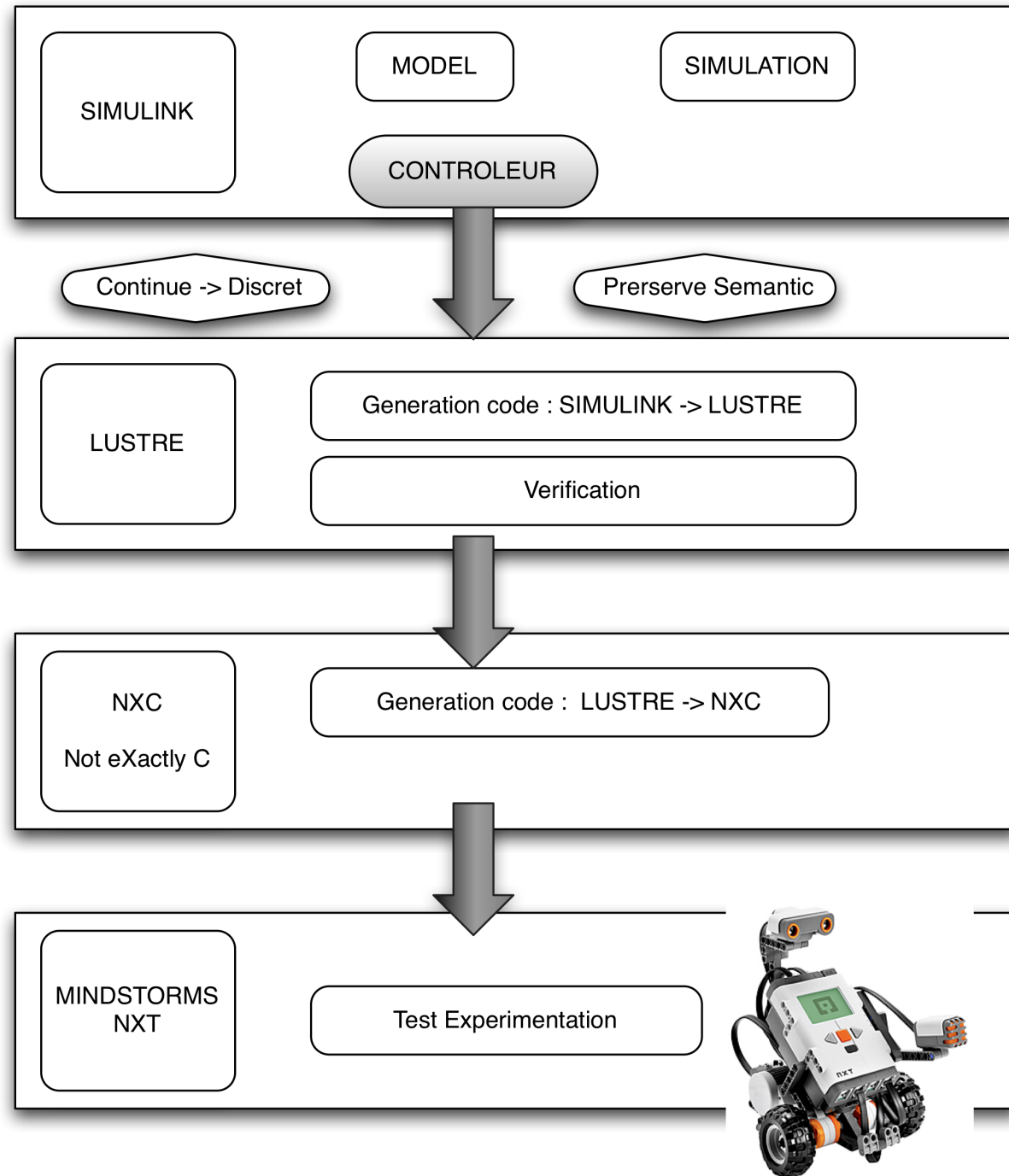


TP2 - simulink

- tester d'autres circuits : Fichier circuit.png
- HighScore : temps de parcours du circuit ..



planning



Séance E04

- Simulink suiveur de ligne
- Présentation Lustre
- TP traduction de SimuLink vers Lustre