

IST

Implantation de système de contrôle



Tâche suivie de ligne

- **nouveau simulateur** : `RobotAndEnvironment.tar.gz`

Voir page <http://www-verimag.imag.fr/~tdang/CoursISC-2012.html>



Paramètres

`InitRobotAndEnvironment.m`

- 1. Environnement
- 2. Position initiale du robot
- 3. Robot
- 4. Contrôleur

Paramètres

`InitRobotAndEnvironment.m`

- 1. Environnement
 - `METER_BY_PIXEL`
 - `CIRCUIT_NAME_FILE`
 - `ANIMATION_SAMPLING_TIME`
 - `SENSOR_SAMPLING_TIME`

Paramètres

`InitRobotAndEnvironment.m`

- 1. Environnement
 - **METER_BY_PIXEL** `[0.001]`
 - **CIRCUIT_NAME_FILE** `'circuits/cirtcuit.png'`
 - **ANIMATION_SAMPLING_TIME** `[0.1] 10 fps`
 - **SENSOR_SAMPLING_TIME** `[0.001] 1KHz,`
`0.02 -> 50 Hz, 0.002 500Hz`

Largeur de la bande (0.05 .. 0.1)

Origine (0,0) au centre de l'image

Paramètres

`InitRobotAndEnvironment.m`

- 1. Environnement
- 2. Position initiale du robot
 - `INITIAL_ROBOT_POS_X`
 - `INITIAL_ROBOT_POS_Y`
 - `INITIAL_ROBOT_POS_THETA`

Paramètres

`InitRobotAndEnvironment.m`

- 1. Environnement
- 2. Position initiale du robot
 - `INITIAL_ROBOT_POS_X`
 - `INITIAL_ROBOT_POS_Y`
 - `INITIAL_ROBOT_POS_THETA`

Origine (0,0) au centre de l'image

Paramètres

`InitRobotAndEnvironment.m`

- 1. Environnement
- 2. Position initiale du robot
- 3. Robot
 - `INTER_WHEEL_DISTANCE`
 - `MAX_SPEED`
 - `SENSOR_HEIGHT`
 - `LEFT_LIGHT_SENSOR_X, Y`
 - `RIGHT_LIGHT_SENSOR_X, Y`

Paramètres

`InitRobotAndEnvironment.m`

- 1. Environnement
- 2. Position initiale du robot
- 3. Robot
 - **INTER_WHEEL_DISTANCE** [0.12]
 - **MAX_SPEED** [0.5]
 - **SENSOR_HEIGHT** [0.04]
 - **LEFT_LIGHT_SENSOR_X,Y**
 - **RIGHT_LIGHT_SENSOR_X,Y**

