
LibAsserv 2014 Documentation

Version 0.1

Matthieu Pizenberg

22 February 2015

Table des matières

1	Introduction	2
2	Déplacement du robot	2
3	Asservissement du robot	2
4	Odométrie	2
5	Régulateur PID	2
6	Construire cette documentation	2
6.1	La documentation avec Sphinx	2

Bienvenu sur documentation de la bibliothèque utilisée pour l'asservissement du robot Fatman pour la coupe de France de robotique 2014.

Vous trouverez le code source sur le dépôt Github suivant :
https://github.com/7Robot/lib_asserv_2014

Table des matières :

1 Introduction

2 Déplacement du robot

3 Asservissement du robot

4 Odométrie

5 Régulateur PID

6 Construire cette documentation

L'objectif est d'avoir une documentation facilement maintenable tout en étant suffisamment riche en fonctionnalités pour pouvoir décrire l'ensemble du code. Il est donc important d'avoir le support de fonctionnalités telles que :

- Une syntaxe simple
- Ecrire du code source
- Inclure des images
- Utiliser des mathématiques
- Une navigation simple dans la documentation

J'avais le choix entre 2 types de documentations :

1. Une documentation générée à partir de fichiers [Markdown](#).
2. Ou une documentation générée à partir de fichiers rST ([reStructuredText](#)).

J'ai opté pour la 2^e car elle gère mieux l'affichage des formules mathématiques (à la mode LaTeX) et qu'elle permet d'exporter la documentation vers un pdf.

6.1 La documentation avec Sphinx

Sphinx est un outil pour générer facilement de la documentation à base de fichier respectant la syntaxe rST ([reStructuredText](#)).