
Development IHM

Table of Contents

Tâche 0	1
Tâche 1	1
Tâche 2	2
Tâche 5	3

Tâche 0

Fonction consise: traj_to_couple

```
% Paramètres d'entrée: position initial, position intermediaire,  
% position finale, type de trajectoire  
% pos_init: first point (3x1)  
% pos_inter: secod point (3x1)  
% pos_fin: last point (3x1)  
% type_traj: type of trajectory ('l' or 'c')  
  
% Paramètres de sortie: couple  
% couple: couple vector (nx5)  
% pos_end: final position vector (with controler modul integration)  
% (nx3)  
  
% Definition de variables necessaires  
T = 15; % temps total de simulation (s)  
t = 0.001; % temps d'échantillonnage (s)  
  
% Exemple  
pos_init = [0;0;0];  
pos_inter = [0.1;0.1;0.1];  
pos_fin = [0.2;0.2;0.2];  
type_traj = 'l';  
  
[couple,pos_end] =  
traj_to_couple(pos_init,pos_inter,pos_fin,type_traj,0);
```

Tâche 1

```
% Définition d'environnement de travail (tableau)  
  
% Paramètres d'entree  
% pos_origin: vector (3x1) de la position d'origine de #  
% tai_carre: taille de chaque carre du #  
  
% Exemple  
pos_origin = [0.2;0.2;0]; % (m)  
tai_carre= 0.03; % (m)
```

```

tableau = def_tableau(pos_origin,tai_carre);

% Fonction de dessin du #

% Fonction que reçoit les informations du tableau, et va delivre le
% commande pour faire le dessin du tableau

% Paramètres
% tableau: structure avec l'informations du tableau
% coupletab: structure avec les couples pour faire le dessin

% Example
% pos_origin = [0.2;0.2;0]; % (m)
% tai_carre= 0.03; % (m)
% tableau = def_tableau(pos_origin,tai_carre);
% coupletab = dessin_tableau(tableau)

coupletab = dessin_tableau(tableau);

```

Tâche 2

Création des fonctions "X" et "O"

```

% Fonction que va delivre le commande pour faire le dessin du "X"

% Example
pos_origin = [0.2;0.2;0]; % (m)
tai_carre= 0.03; % (m)
f; % handle of figure 'Jeu de Morpion' - for getting tableau
Xcoordonne = [3,1]; % ligne 3 et colonne 1
id_plot = 1; % idenficator for generate the 3D plot
[coupleX,X_pos_end] = dessin_X(f,Xcoordonne,id_plot);

% Example
pos_origin = [0.2;0.2;0]; % (m)
tai_carre= 0.03; % (m)
tableau = def_tableau(pos_origin,tai_carre);
f; % handle of figure 'Jeu de Morpion'
Ocoordonne = [3,2]; % ligne 3 et colonne 1
id_plot = 1; % idenficator for generate the 3D plot
[coupleO,O_pos_end] = dessin_O(f,Ocoordonne,id_plot);

% Création de la fonction que calcule le déplacement entre la case de
% la grille
case_init = [1 1]; % ligne: 1 column: 1
case_fin = [1 2]; % ligne 1 column: 2
f; % handle of figure 'Jeu de Morpion'
id_plot = 1; % idenficator for generate the 3D plot
[couple,trajectory] = deplacement_grile(case_init,case_fin,f,id_plot);

Invalid or deleted object.

```

```
Error in dessin_X (line 23)  
tableau = f.UserData.tableau;
```

```
Error in script_IHM (line 70)  
[coupleX,X_pos_end] = dessin_X(f,Xcoordonne,id_plot);
```

Tâche 5

```
% Fonction general de construction graphique  
f = creation_IHM; % handle of figure 'Jeu de Morpion' with data struct  
  
% Subfonctions:  
  
% Création de la figure que reçoit les paramètres d'utilisateurs  
% f = creation_parametre_utilisateurs(f);  
  
% Création de la figure que reçoit les paramètres d'entrée  
% f = creation_parametre_tableau(f);
```

Published with MATLAB® R2015a