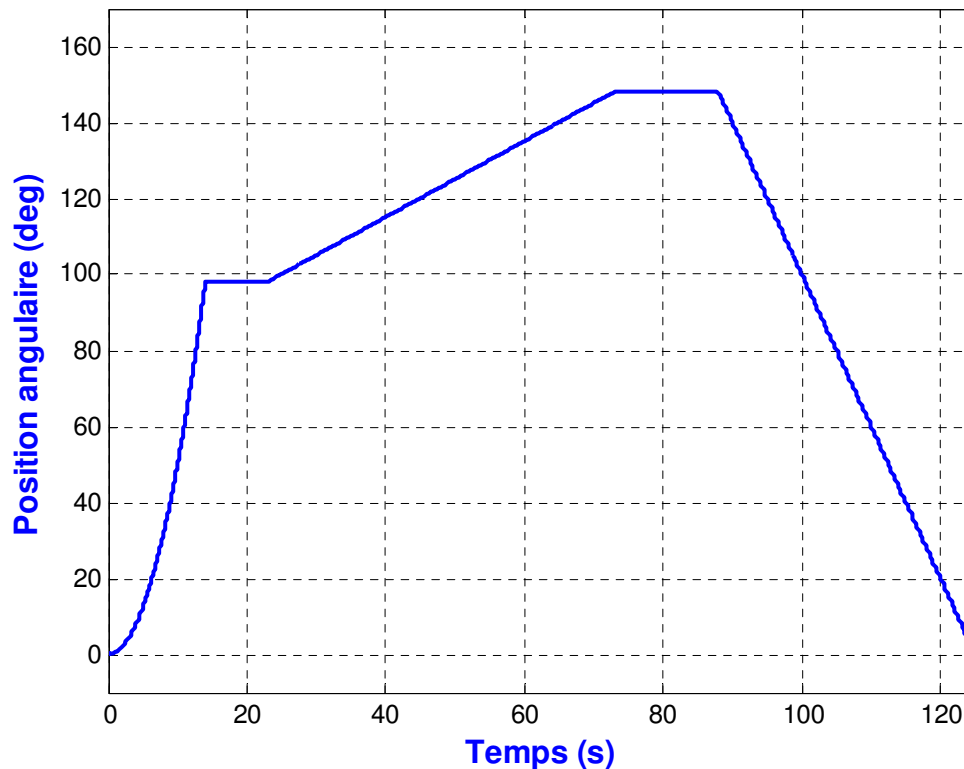


Trajectoire de référence

Définition de la trajectoire de référence

Temps (s)	Opération	Profile
00 - 14	accélération vers la cible à 98 deg pendant 14 s	parabole unitaire ($t^2/2$)
14 - 23	temps de stabilisation de 9 s	échelon (position constante à 98 deg)
23 - 73	tracking de la cible pendant 50 s (de 98 à 148 deg)	rampe unitaire à 1 deg/s
73 - 88	calibration pendant 15 s	échelon (position constante à 148 deg)
88 - 125	retour à la position initiale (37 s)	rampe négative de pente 4 deg/s



Génération des données

- exécuter le fichier **Profile_Tracking.p**
- la matrice-colonne de temps en secondes est dans **ttrk**
- la matrice-colonne de consigne en degrés est dans **utrk**
- sur MATLAB :

```
>> Profile_Tracking  
>> plot(ttrk,utrk)
```