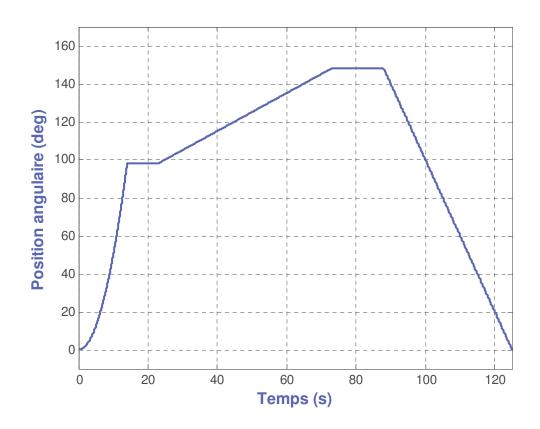
## Trajectoire de référence

## Définition de la trajectoire de référence

| Temps (s) | Opération   | Profile                                |
|-----------|---|--|
| 00 - 14   | accélération vers la cible à 98 deg pendant 14 s    | parabole unitaire (t²/2)               |
| 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)