- ⇒ Il y aura un rendu le 14/01 avec un tag sur GitLab.
- ⇒ Il y aura une petite présentation orale le 05/01 (mettre à jour l'installation de toutes les Raspberry et distribuer le matériel au même moment) sur :
  - Ce qu'on va présenter
  - Le découpage des tâches jusqu'au 14/01

### • 25/11:

- o Inscriptions à un sujet
- o Appropriation du sujet / Lecture de documents
- o Téléchargement des outils ou récupération du matériel si besoin

#### 04/12:

- o Prise en main de l'environnement de travail
- o Voir si besoin de composants à commander
- o Organisation obligatoire de votre Board Issues Gitlab
- o Premier commit obligatoire à pousser sur GitLab

#### • 11/12:

- o Dernier délai pour passer d'éventuelles commandes
- 14/01 : Rendu intermédiaire sous forme de Tag nommé vIntermediate
- 21/01: Soutenances. Fin des commit sur GitLab à 16h (fin des rendus) et livraison sous forme de Tag nommé v1.0
- 22/01 : Travail complémentaire si exigé par les profs :
  - o Fin des commit sur GitLab à 23h59 (fin des rendus) et livraison sous forme de Tag nommé v2.0

### Tutos IHM Matlab:

- http://developr6.dr6.cnrs.fr/\_media/manifestations/004ihm/gigot.pdf?id=manifestations%3A004-ihm%3Agigot&cache=cache
- <a href="https://www.mathworks.com/discovery/matlab-gui.html">https://www.mathworks.com/discovery/matlab-gui.html</a>



# Create apps with graphical user interfaces in MATLAB

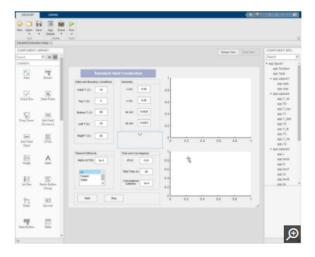
Graphical user interfaces (GUIs), also known as apps, provide point-and-click control of your software applications, eliminating the need for others to learn a language or type commands in order to run the application. You can share apps both for use within MATLAB and also as standalone desktop or web apps.

You can choose from the following three ways to create an app in MATLAB:

- Convert a script into a simple app: Choose this option when you want to share a script with students or colleagues and allow them to modify variables using interactive controls.
- Create an app interactively: Choose this option when you want to create a more sophisticated app using a drag-and-drop
  environment to build the user interface.
- Create an app programmatically: Choose this option when you want to create an app's user interface by writing the code
  yourself.

# Create an App Interactively

App Designer is an interactive environment that integrates the two primary tasks of app building: laying out the visual components and programming the app's behavior. It allows you to quickly move between visual design in the canvas and developing code in the MATLAB editor.



The App Designer interface.

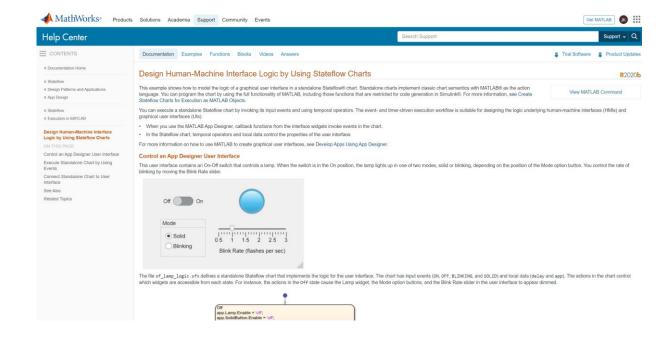
You can share your app with others to use in MATLAB on the desktop or in a web browser using MATLAB Online. App Designer apps can also be packaged for installation into the MATLAB Apps tab. To share with non-MATLAB users, you can compile apps into standalone desktop and web apps using MATLAB Compiler.

App Designer is good for interactively designing your layout and programming its behavior in one environment. If you prefer, you can program the entire app yourself, including the user interface.

### Learn More

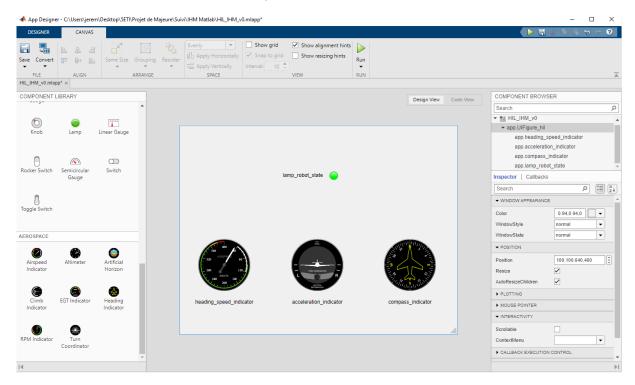
- · MATLAB App Designer Overview
- · Getting Started with App Designer (4:49) Video
- Component Gallery Overview
- · Share and Collaborate Using MATLAB Drive Overview
- · Package Apps in App Designer Documentation
- · Getting Started: Standalone Applications Using MATLAB Compiler (3:58) Video
- Sharing with MATLAB Web App Server

https://www.mathworks.com/help/stateflow/ug/sf4ml-lamp-example.html



### Premiers essais:

## 1) Positionnement d'indicateurs simples



## 2) Ajout d'actionneurs de test simulés



```
classdef HIL_IHM_v0_1 < matlab.apps.AppBase</pre>
 2
            % Properties that correspond to app components
 3
            properties (Access = public)
 4
                UIFigure hil
                                                matlab.ui.Figure
 5 -
                lamp robot stateLabel
 6 -
                                                matlab.ui.control.Label
                lamp_robot_state
 7 -
                                                matlab.ui.control.Lamp
                compass_indicatorHeadingIndicatorLabel matlab.ui.control.Label
 8 -
                compass indicator
                                                Aero.ui.control.HeadingIndicator
9 -
                acceleration indicatorTurnCoordinatorLabel matlab.ui.control.Label
10 -
                                                Aero.ui.control.TurnCoordinator
                acceleration_indicator
11 -
                heading_speed_indicatorAirspeedIndicatorLabel matlab.ui.control.Label
12 -
13 -
                heading_speed_indicator
                                                Aero.ui.control.AirspeedIndicator
                test_lamp_robot_stateCheckBox matlab.ui.control.CheckBox
14 -
15 -
                test_heading_speed_indicatorSliderLabel matlab.ui.control.Label
                test heading speed indicatorSlider matlab.ui.control.Slider
16 -
                test acceleration indicatorSliderLabel matlab.ui.control.Label
17 -
                test acceleration indicatorSlider matlab.ui.control.Slider
18 -
                test compass indicatorSliderLabel matlab.ui.control.Label
19 -
                test_compass_indicatorSlider matlab.ui.control.Slider
20 -
21 -
            end
22
23
            % Callbacks that handle component events
24
            methods (Access = private)
25
                % Value changed function: test lamp robot stateCheckBox
26
                function test lamp robot stateCheckBoxValueChanged(app. event)
27
28
                     lamp robot state value = app.test lamp robot stateCheckBox.Value;
29
                 end
30
            end
```

3) Test des actionneurs simulés avec les indicateurs positionnés

L'idée est dans un premier temps d'allumer la lampe quand on coche la case de test à laquelle on l'associe et de l'éteindre si elle est décochée.

➡ Quand le système sera complet, ce voyant sera utilisé pour simuler en Hardware In the Loop la LED du robot obligatoire indiquant si le robot est toujours en mission ou s'il a fini sa mission.

```
% Callbacks that handle component events
23
            methods (Access = private)
24
25
                 % Value changed function: test lamp robot busy stateCheckBox
26
                 function test lamp robot busy stateCheckBoxValueChanged(app, event)
27
                     lamp_robot_state_value = app.test_lamp_robot_busy_stateCheckBox.Value;
28 -
                     %%% Light the light when the test_lamp_robot_state is checked :
29
                     %%% When the robot is busy : light red, otherwise light green.
30
                     if lamp_robot_state_value == 1
31 -
                         app.lamp robot busy state.Color = 'r';
32 -
                     else
33 -
                         app.lamp_robot_busy_state.Color = 'g';
34 -
                     end
35 -
36 -
                 end
37
```

https://youtu.be/ydKVamk Elc

Dans un second temps, on met en œuvre un indicateur de la vitesse en ligne droite qui sera détectée à terme par l'accéléromètre. En attendant la complétion du système Hardware In the Loop, on le simule par un curseur glissant.

⇒ On aura ainsi un suivi temps réel en vitesse du robot.

```
% Value changed function: test_heading_speed_indicatorSlider
function test_heading_speed_indicatorSliderValueChanged(app, event)
  heading_speed_indicator_value = app.test_heading_speed_indicatorSlider.Value;
  %%% Update the heading_speed_indicator value with the slider's.
  app.heading_speed_indicator.Airspeed = heading_speed_indicator_value;
end
```

https://youtu.be/JgDiGK13zkY

Dans un troisième temps, on choisit d'indiquer la rotation par son accélération et sa vitesse simulées par 2 curseurs glissants respectivement.

⇒ On aura ainsi un suivi temps réel des rotations en vitesse et position.

```
% Value changed function: test_turn_speed_indicatorSlider
47
                function test_turn_speed_indicatorSliderValueChanged(app, event)
48
                    turn_indicator_acceleration_value = app.test_turn_speed_indicatorSlider.Value;
49 -
                    %%% Update the turn_indicator acceleration value with the slider's.
50
51 -
                    app.turn indicator.Slip = -turn indicator acceleration value;
52 -
53
                % Value changed function:
54
                % test_turn_acceleration_indicatorSlider
55
                function test_turn_acceleration_indicatorSliderValueChanged(app, event)
56
                    turn_indicator_speed_value = app.test_turn_acceleration_indicatorSlider.Value;
57 -
58
                    %%% Update the turn_indicator speed value with the slider's.
59 -
                    app.turn_indicator.Turn = turn_indicator_speed_value;
                end
```

On fait de même avec la boussole pour donner un cap simulé par un curseur glissant :

⇒ On aura ainsi un suivi temps réel du cap par la boussole.

```
% Value changed function: test_compass_indicatorSlider

function test_compass_indicatorSliderValueChanged(app, event)

compass_indicator_value = app.test_compass_indicatorSlider.Value;

app.compass_indicator.Value = compass_indicator_value;

end
```

Voici la vidéo de démonstration complète avec une simulation d'un trajet du robot :

https://youtu.be/htNL9ZEw4rA

ps://www.mathworks.com/matlabcentral/answers/481469-app-designer-linked-to-simulink					