

Bureau d'étude système Cyber Physique

Sacha LIGUORI, Nicolas SURBAYROLE

22 mars 2017

Table des matières

1	Le pendule simple	2
1.1	Modélisation	2
1.2	Simulation	2
2	Le pendule inversé avec contrôle par retour d'état	2
2.1	Modélisation	2
2.2	Simulation	2
3	Modèle continu et discret du robot Lego	2
3.1	Modélisation	2
3.2	Simulation	2
4	Application embarquée dans le robot Lego	2

Introduction

1 Le pendule simple

1.1 Modélisation

1.2 Simulation

2 Le pendule inversé avec contrôle par retour d'état

2.1 Modélisation

2.2 Simulation

3 Modèle continu et discret du robot Lego

3.1 Modélisation

3.2 Simulation

4 Application embarquée dans le robot Lego

Conclusion