

# ÉCOLE POLYTECHNIQUE DE MONTRÉAL

## BACCALAURÉAT EN GÉNIE LOGICIEL

---

### Travail Pratique 1

INF3405 - Réseaux Informatiques

---

présenté à  
Bilal Itani

*Par:*

MYRIAM KIRIAKOS ()  
HUYEN TRANG DINH (1846776)

21 OCTOBRE 2019

# 1 Introduction

Mettre en contexte les objectifs du tp

- la position du référentiel du drone par rapport à celui du laboratoire  $pos$  en m
- l'angle de rotation  $mu$  du système  $\mu$  en rad autour de l'axe  $OY$
- le vecteur  $va$  représentant la vitesse angulaire  $\vec{\omega}$  du système autour de son centre de masse en  $\text{rad s}^{-1}$
- un vecteur de  $f_i$  représentant le coefficient du moteur  $M_i$

## 2 Présentation

de vos travaux. Une explication de votre solution mettant en lumière la prise en compte des principaux requis du système. Si vous utilisez des configurations particulières des bibliothèques ou des projets, précisez-les également

### 2.1 Centre de masse

Il faut tout simplement multiplier cette matrice à gauche du vecteur à tourner.

### 2.2 Moment d'inertie

ablalablb

---

```
// Hello.java
import javax.swing.JApplet;
import java.awt.Graphics;

public class Hello extends JApplet {
    public void paintComponent(Graphics g) {
        g.drawString("Hello, world!", 65, 95);
    }
}
```

---

## 3 Difficultés rencontrées

### 3.1 Simulation 1

talk solutions too

## **4 Critiques et améliorations**

## **5 Conclusion**

: Expliquez en quoi ce laboratoire vous a été utile, ce que vous avez appris, si vos attentes ont été comblées, etc.