

Aeroval

Développement d'une carte électronique le contrôle d'un multicoptère

Valentin Py 2015

HE-Arc Systèmes embarqués

Dernière mise à jour : 3 juillet 2015

Table des matières

1	Introduction											
2	Nom du chaptitre											
	2.1 Nom de la section											
	2.1.1 Titre sous section											
3	Nom du chaptitre											
	3.1 Nom de la section											
	3.1.1 Titre sous section											
4	Conclusion											

Introduction

Ce document présente la conception d'une carte électronique destinée à permettre le contrôle d'un multicoptère.

Cette carte a été conçue pour permettre le test de différents algorithmes de mesure d'attitude, de position et de régulation, en utilisants plusieurs capteurs différents dans le but de permettre le pilotage assisté d'un multicoptère.

Afin de rendre le pilotage plus simple pour l'utilisateur, voire même, de l'automatiser complètement dans un second temps à l'aide d'un GPS, les sorties des moteurs doivent être calculées et régulées

Nom du chaptitre

Introduction chapitre

2.1 Nom de la section

Texte section.

2.1.1 Titre sous section

Texte sous section

```
int main()
{
    printf("exemple en C\n");
    return 0;
}
```

Exemple de texte.

main.c

```
#include <stdio.h>

int main()
{
    printf("Hello world\n");
    return 0;
}
```

Tevte

Remarque : Ceci est une remarque



tmp new: A faire!

\$ Texte console

Apès un saut de page.

top - 16:02:39 up 3 min, 1 user, load average: 0.63, 0.18, 0.06 Tasks: 37 total, 2 running, 34 sleeping, 0 stopped, 1 zombie													
Cpu(s):100.0%us, 0.0%sy, 0.0%ni, 0.0%id, 0.0%wa, 0.0%hi, 0.0%si, 0.0%st													
Mem: 124424k total, 9692k used, 114732k free, 0k buffers													
Swap: 0k total. 0k used, 0k free, 5256k cached													
									,				
PID	USER	PR	NI	VIRT	RES	SHR	S %CP	U %MEM	TIME+	COMMAND			
605	root	20	0	1552	284	240	R 98.	6 0.2	0:52.00	display			
608	root	20	0	2188	1020	856	R 0.	9 0.8	0:00.65	top			
1	root	20	0	2304	688	628	S 0.	2 0.6	0:00.57	init			
6	root	20	0	0	0	0	s 0.	2 0.0	0:00.30	kworker/u:0			
444	root	20	0	2304	584	532	s Θ.	2 0.5	0:00.25	syslogd			

Texte Liste

- 1. Premier
- 2. Deuxième
- 3. Dernier

Nom du chaptitre

Introduction chapitre

3.1 Nom de la section

Texte section.

3.1.1 Titre sous section

Texte sous section

```
int main()
{
    printf("exemple en C\n");
    return 0;
}
```

Exemple de texte.

main.c

```
#include <stdio.h>

int main()
{
    printf("Hello world\n");
    return 0;
}
```

Tevte

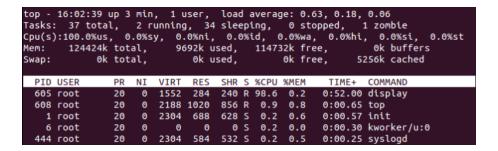
Remarque : Ceci est une remarque

*

tmp new: A faire!

\$ Texte console

Apès un saut de page.



Texte Liste

- 1. Premier
- 2. Deuxième
- 3. Dernier

Conclusion

Exemple de conclusion