
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	1
2	Nom du chapitre	2
2.1	Nom de la section	2
2.1.1	Titre sous section	2
3	Nom du chapitre	4
3.1	Nom de la section	4
3.1.1	Titre sous section	4
4	Conclusion	6

Chapitre 1

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 utilisant 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

Chapitre 2

Nom du chapitre

Introduction chapitre

2.1 Nom de la section

Texte section.

2.1.1 Titre sous section

Texte sous section

```
1 int main()  
2 {  
3     printf("exemple en C\n");  
4     return 0;  
5 }
```

Exemple de texte.

main.c

```
1 #include <stdio.h>  
2  
3 int main()  
4 {  
5     printf("Hello world\n");  
6     return 0;  
7 }
```

Texte

Remarque : Ceci est une remarque

✱

tmp new :
A faire!

```
1 $ Texte console
```

Après 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	%CPU	%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	0.2	0.5	0:00.25	syslogd

Texte

Liste

1. Premier
2. Deuxième
3. Dernier

Chapitre 3

Nom du chapitre

Introduction chapitre

3.1 Nom de la section

Texte section.

3.1.1 Titre sous section

Texte sous section

```
1 int main()  
2 {  
3     printf("exemple en C\n");  
4     return 0;  
5 }
```

Exemple de texte.

main.c

```
1 #include <stdio.h>  
2  
3 int main()  
4 {  
5     printf("Hello world\n");  
6     return 0;  
7 }
```

Texte

Remarque : Ceci est une remarque

✱

tmp new :
A faire!

```
1 $ Texte console
```

Après 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	%CPU	%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	0.2	0.5	0:00.25	syslogd

Texte

Liste

1. Premier
2. Deuxième
3. Dernier

Chapitre 4

Conclusion

Exemple de conclusion