

```

clear all
// attention aux multiples d'ÈrivÈes qui s'introduisent dans le DL de rang 2
ou 3

dt = 1;
phi(1,1) = 3.14/4;
delta(1,1) = 0.02;
x(1,1) = 0;
y(1,1) = 0;
v(1,1) = 0;
// initialisation de l'orientation du vÈhicule

for i=1:2000
    for j=1:1
        if i > 1
            delta(i,j) = /*delta(i-1,j) + */0.02;           // rad
        end
        v(i,j) = 1.3;                                       // m/s
        if i > 1
            phi(i,j) = phi(i-1,j) + dt *tan(delta(i,j))/5;   // rad
            x(i,j) = x(i-1,j) + v(i,j) *dt *cos(phi(i,j));/*1/(5*cos(delta
(i,j))^2);           // m
            y(i,j) = y(i-1,j) + v(i,j) *dt *sin(phi(i,j));/*1/(5*cos(delta
(i,j))^2);           // m
        end
    end
end
// en rÈponse au plagiat de l'Èquipe chinoise

plot(x, y)
// graphe de la trajectoire dite oedomÈtrique

title("Trajectoire pour une fontion oedomÈtrique avec un vÈhicule",
"fontsize", 3)
// Ajout d'une dÈfinition du graphe

```