

1. Créer un modèle de simulation dit odométrique. //Fait
 2. Simuler dans un contexte de stabilité résolue. //Fait
 3. Modifier le diagramme de la simulation de façon à avoir deux ou trois sous systèmes à linéariser et à en déduire les marges de stabilité -gain et phase- en boucle ouverte en préparant les figures sous Nyquist et Bode. //Fait sous Bode
 4. Vérifier les marges de stabilité, et les instabilités si elles existent, puis copier les figures et les enregistrer dans la DropBox. //Fait
 - 4 bis. Exemple bien choisi.
 5. Boucler ensuite le modèle odométrique réalisé par la simulation avec l'attitude du véhicule roulant sur une surface plane. //En cours
 6. Visualiser la trajectoire en X, Y et Phi. //A faire.
- #A faire avant le codage en dur sur le logiciel de simulation RTMaps qui est disponible gracieusement.