

# **Système de commande de l'engin de surface semi-autonome radioguide BASIL**

Type de contenu : Texte

Titre(s) : Système de commande de l'engin de surface semi-autonome radioguide BASIL : Mémoire de fin d'étude - Acoustique sous-marine

Auteur(s) : Roth (EN 2001)

Autre(s) responsabilité(s) : Rigaud M., chef du service Robotique Navigation Vision de l'IFREMER de La Seyne Sur Mer (Gestionnaire de projet)  
Soubirant (EN 2001)

Editeur, producteur : Lanvéoc-Poulmic : Ecole navale, 2003

Description matérielle : 47 p.

: 21 cm

: Ill. en noir et blanc et coul.

Note(s) : Annexes

Bibliogr.

Note de thèses et écrits académiques : IFREMER

Résumé ou extrait : Ce projet consiste à effectuer le portage du logiciel commandant l'engin de surface BASIL (pour Bases Autopropulsées pseudo-Stationnaires en réseau Interconnecté de Localisation) du système d'exploitation MS DOS 6.22 au système d'exploitation MS WINDOWS NT 4.0. Il s'agit d'obtenir un programme qui soit opérationnel sous le niveau système d'exploitation et une interface conviviale pour les phases de tests. Les contraintes système imposent une architecture hardware particulière, puisqu'il s'agit d'un système embarqué et qu'il gère un grand nombre d'entrées/sorties. Le travail consiste à installer les différentes cartes sous WINDOWS NT. Le but de l'interface Homme Machine est de faciliter les observations lors des phases de test car elle doit être le miroir du programme. Nous avons étudié le langage C++ pour comprendre l'architecture générale du logiciel en particulier la gestion des entrées/sorties. L'utilisation de Visual C++ nous a permis de créer une interface conviviale. La configuration des cartes a été limitée par le fait que les fonctions existantes pour agir sur les registres des cartes sous WINDOWS 3.x/9x ne sont pas compatibles avec WINDOWS NT.