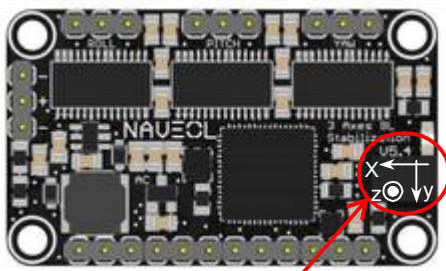


DOCUMENT D2

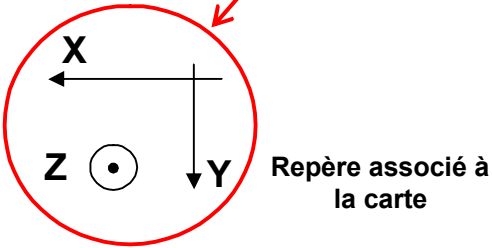
Contrôle d'attitude (AHRS) et Carte de commande « NavStab »

Orientation de la carte sur le solide de fixation de la caméra

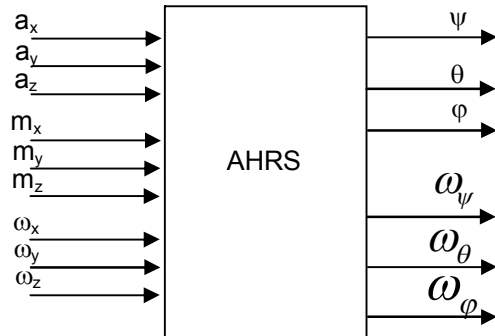


La carte est positionnée dans le boîtier face visible vers le haut, bord AB suivant la direction AB.

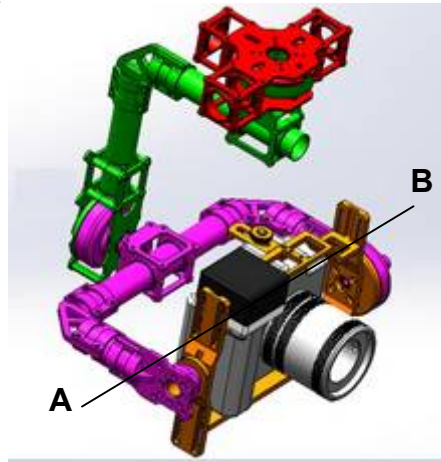
A B



Bloc fonctionnel : Contrôle d'attitude AHRS



Le bloc fonctionnel « contrôle d'attitude » utilise plusieurs constituants de la carte NAVEOC.



DOCUMENT D3

Définition des angles de CARDAN de la nacelle

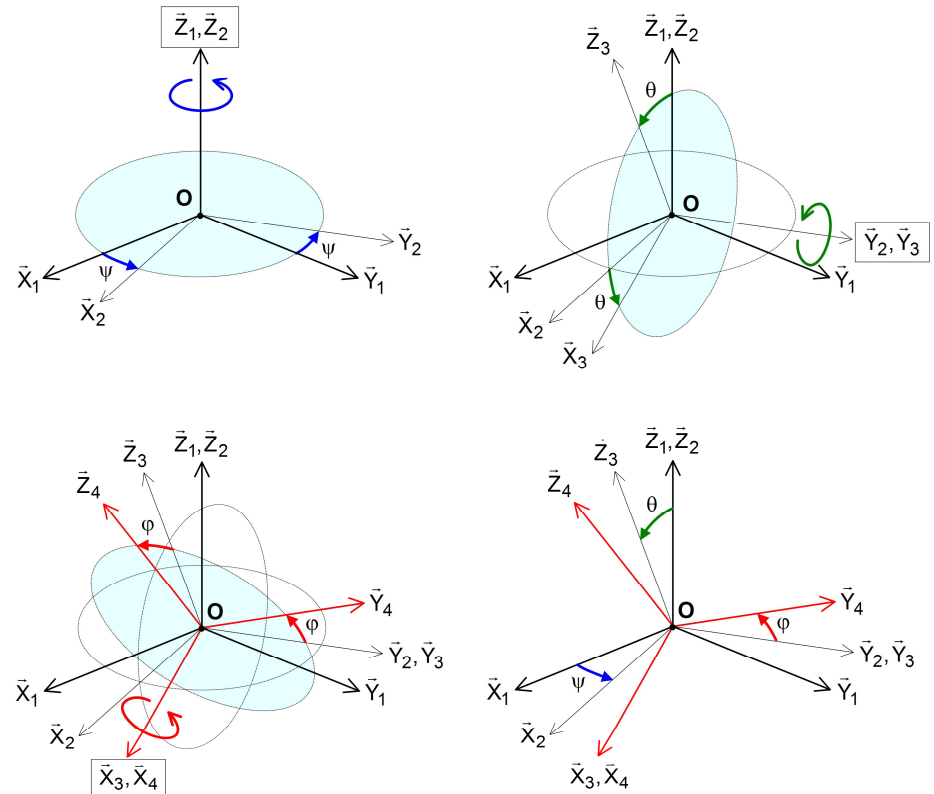
Définitions des bases utilisées :

$B_1(\bar{X}_1, \bar{Y}_1, \bar{Z}_1)$: base liée au solide repéré (1) ;

$B_2(\bar{X}_2, \bar{Y}_2, \bar{Z}_2)$: base liée au solide repéré (2) ;

$B_3(\bar{X}_3, \bar{Y}_3, \bar{Z}_3)$: base liée au solide repéré (3) ;

$B_4(\bar{X}_4, \bar{Y}_4, \bar{Z}_4)$: base liée au support de caméra repéré (4).



Les angles de Cardan (ψ, θ, ϕ) représentent les trois variables articulaires de la nacelle