IMU:

1. Lettura di Axel e Gyro va benissimo
2. Lettura Magnetometro LIS2MDL ogni tanto non va quando è in fondo alla catena di IMU (posizioni ID:2, ID:4).

Accelerometro = Su FW settato per entrambi i tipi di IMU a +/-2g

Giroscopio = Su FW settato per entrambi a +/-2000 dps

Magnetometro = entrambi i chip hanno FSR = +/- 4900 mT

Sensore T = Da sistemare (sia FW che API)

MPU9250: sensitivity 333.87 LSB/°C, ADC resolution = 16

LSM6DSRX: sensitivity 256 LSB/°C, ADC resolution = 16

Quaternioni = Da sistemare (sia FW che API)

**Modifiche APIs**

* **Da implementare un CMD\_CALIBRATE\_MAGNETOMETER** che chiami da firmware la funzione MagCalibration(), per eseguire la fase di calibrazione.
* **cp\_communications.cpp 🡪 da modificare lettura magnetometro.**  
   La moltiplicazione per quel fattore imus\_magcal viene fatta nel firmware perché diversa a seconda di quale delle due IMU viene usata.  
  Fattore mag\_sf = 0.15 ok per entrambi i tipi di magnetometro. Valore restituito in mT.  
    
  Immagine che contiene testo, schermata

  Descrizione generata automaticamente

FIRMWARE:

-riorganizzato inizializzazione variabili e start periferiche nel main

-aggiornato tutte le funzioni relative alle IMU per renderle compatibili al chip nuovo

-Aggiunto funzione di calibrazione magnetometro MagCalibration().