Rapport de séance

Ces derniers temps, la stabilisation suivant z me posait un problème. En effet, j’avais pour objectif de trouver comment avoir l’angle suivant z mais je ne trouvais aucun code. J’ai donc compris que l’accéléromètre était incapable d’obtenir l’angle du lacet (suivant z) et qu’il fallait utiliser un autre composant, qui est le magnétomètre et qui utilise une boussole. Après avoir obtenu le composant, j’ai commencé par souder les pattes, ayant fait quelques erreurs de soudage, monsieur Masson m’a expliqué comment bien souder. Je me suis ensuite attaqué au code. J’ai trouvé plusieurs codes mais cela ne fonctionnait pas, les valeurs affichées dans le moniteur série ne variaient pas. J’ai donc continué mes recherches et j’ai vu que le composant que j’avais n’était pas le HMC5883L comme affiché dessus mais le QMC5883L. J’ai donc utilisé le code correspondant à ce composant et cela a marché. On obtient bien l’angle du lacet en degré.