

측 제 어 기

김보미

기능

모터를 제어하여 물체를 지표에서 수평 및 수직 방향으로 입력한 각도만큼 이동

예상 구성

DC모터x2, mpu9250, launchxl2_570lc43

LAUNCHXL2 570LC43

I2C

MPU
9250

ePWM 1

소형 DC 모터 1

ePWM 2

소형 DC 모터 2

(소형 DC 모터
3)

수평 방향의 경우
기어를 이용하여
계의 속도를 제어하고
계의 변화량을 MPU9250으
로 측정하여
간접적으로 물체의 관성 모
멘트를 추출
수직 방향의 경우
추출한 관성 모멘트로 모터
의 초기 값을 설정하고 속도
를 제어

(ePWM3)

진행 사항

- MPU9250에서 받은 데이터를 pc에서 출력
- 모터 사양 조사 및 기구 설계

문제점

-
- 출력 된 데이터 해석 및 보정
- MPU9250 인식 문제 발생
 - GND에 3.3v를 연결시켜 센서가 죽은 것으로 추정