

MyStab

Rapport de séance n°6

14/02/2020

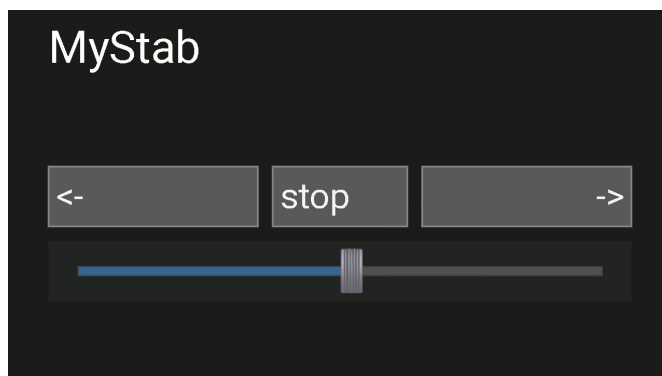
Objectifs de la séance :

- Continuer la programmation du pilotage à distance du servomoteur.

Réalisation :

- Avec l'aide de Sara, j'ai modifié mon programme *BlueServo* (voir dossier code) en ajoutant les lignes manquantes :

```
if (Data=='A'){  
    valeur=blueT.parseInt();
```
- Ensuite j'ai changé mon interface graphique sur l'application.
Après plusieurs test, j'ai choisis un slider avec comme valeurs max = 105 et min = 80, car sinon la rotation était trop rapide.
Le milieu du slider correspond aux valeurs autour de 90 : ce sont les valeurs pour lesquelles le moteur s'arrête d'où le "stop".



- On s'est aperçue que le moteur tournais à gauche lorsque le curseur était vers la droite. Pour résoudre ce problème, Sara m'a suggéré d'utiliser : `map(valeur,80,105,105,80)`; ce qui permet de convertir des valeurs entre 80 et 105, en valeurs entre 105 et 80.
Autrement dit, c'est comme si on avait inversé le slider.
- Après plusieurs tests, le servomoteur tourne correctement et à une vitesse raisonnable pour notre stabilisateur.
Démonstration vidéo youtube : [cliquez ici](#)

Objectifs de la prochaine séance :

- Assembler les différentes pièces du stabilisateur