

MyStab

Rapport de séance n°5

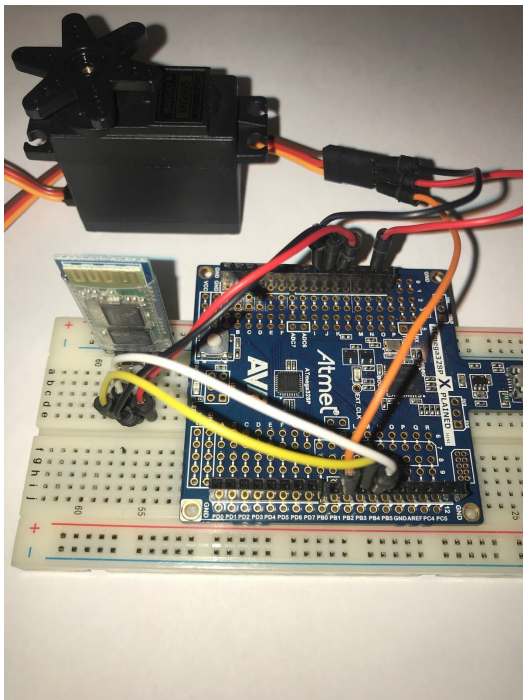
07/02/2020

Objectifs de la séance :

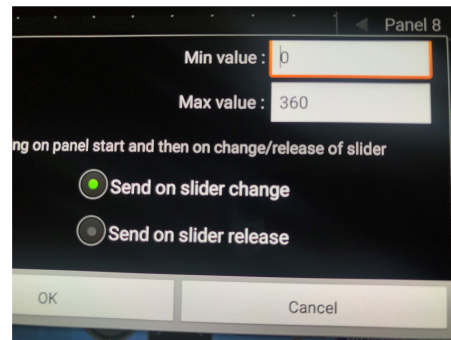
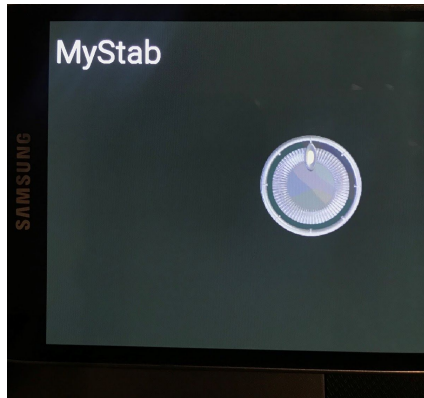
- Commander à distance un servomoteur avec le bluetooth.
Ce servomoteur sera placé sur le manche du stabilisateur et permettra de faire une rotation 360° à distance lorsque le stabilisateur est posée.

Réalisation :

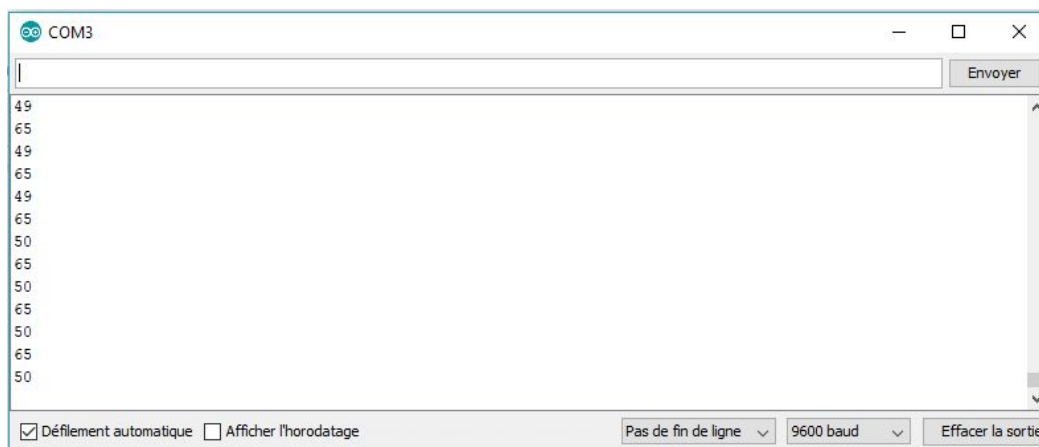
- Choix du servomoteur : comme je veux faire une rotation 360°, je dois utiliser le servomoteur WAVGAT MG995 (car rotation continue).
- Montage :



- Afin de définir un nom a mon module bluetooth HC-06, j'utilise la commande "AT+NAMEmystab", avec la programme *at_commandes* (dans le répertoire code).
- J'ai ensuite connectée le module bluetooth avec l'application Electronics Bluetooth.
- Puis j'ai écrit un programme *BluetServo* (dans le répertoire code) qui doit lire les données envoyées par l'application vers le servomoteur. Dans l'application, j'utilise un "slider" qui envoie une valeur à chaque modification sa position :
la position du slider a "0°" correspond à une valeur de 0 envoyé au servomoteur et "360°" correspond à 360.



Après exécution du programme, le servomoteur tourne bien sur 360° continuellement, mais lorsque je tourne le slider sur l'application, rien ne se passe (à part un très léger ralentissement de celui-ci). J'ai donc fait un *Serial* dans le programme pour voir quelles informations étaient envoyées au servomoteur, on obtient sur le moniteur série des valeurs entre 60 et 49. Je n'ai pas encore compris d'où venait ces valeurs.



Objectifs de la prochaine séance :

- Continuer sur le programme de pilotage à distance du servomoteur grâce au bluetooth.