

Séance 3

Objectifs de la Séance :

Faire fonctionner le servomoteur avec les valeurs de l'accéléromètre.

Commencer la fabrication des pièces en "L"

Travail effectué la séance précédente :

Ecriture du code du servomoteur

Modélisation 3D de quelques pièces (Marley)

Séance du 11/1/2020 :

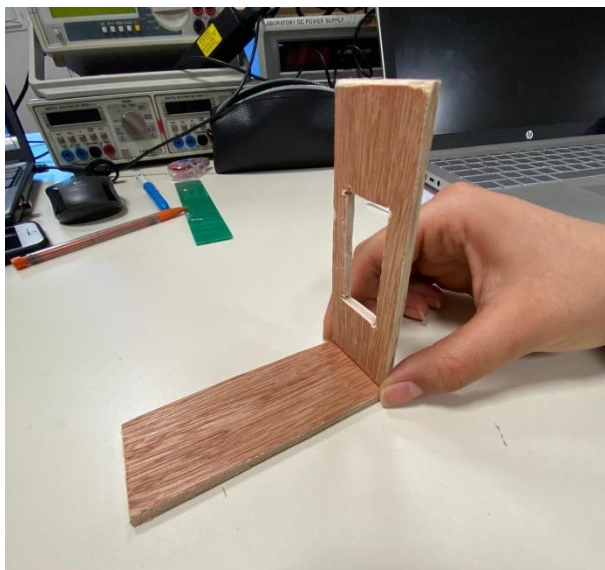
Tout d'abord j'ai changé le servomoteur qui ne nous convenait pas et j'ai travaillé avec le servomoteur Tower Pro MG995. J'ai ensuite testé le programme déjà écrit la séance précédente et le servomoteur a bien fait tourner l'objet selon l'angle détecté par le module MPU-6050.

Ceci n'est toujours pas le résultat attendu pour notre projet mais j'ai voulu tester et comprendre la commande du servomoteur par le module MPU-6050.

Pour mieux visualiser le projet, Marley et moi, nous avons décidé de commencer la construction de notre maquette. Celle-ci est en bois.

On a commencé par fabriquer les pièces qui porteront les servomoteurs pour pouvoir tester le fonctionnement de ces derniers.

On a donc construit les pièces en forme de « L » qui consistent en deux rectangles que l'on a assemblé avec une équerre de fixation.



Séance 3

Pour ma part j'ai aidé Marley à couper les trous où seront positionner les servomoteurs et à limer les pièces découpées.

Voici le résultat final obtenu :



Notre objectif pour la prochaine séance est de compléter notre maquette, fixer les servomoteurs sur nos pièces.

Et compléter le programme écrit afin de permettre au servomoteur de définir l'angle de compensation nécessaire pour que la caméra reste parallèle au sol.

Enfin on ajoutera le deuxième servomoteur qui prendra en compte l'angle de l'axe y.