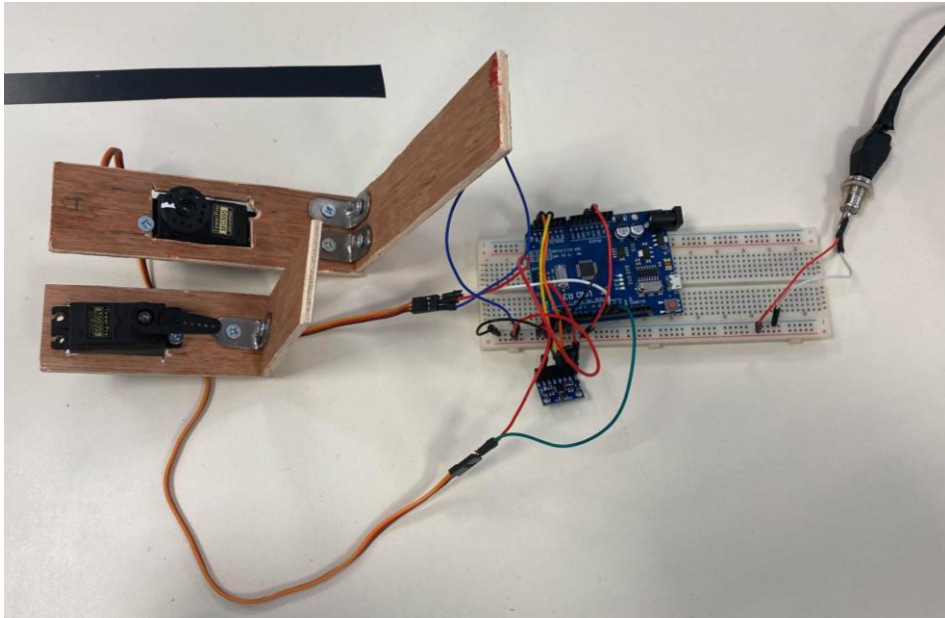


Séance 5 02/08/2020

Pendant cette séance j'ai enfin assemblé tous les composants ensemble (le module MPU-6050, les deux servomoteurs) grâce à un adaptateur ac/dc.

Voici le montage réalisé



Lors de la réalisation de ce montage, un des servomoteurs ne fonctionnait pas correctement (il fonctionnait parfois) ce qui m'a pris beaucoup du temps pour trouver le problème. Finalement j'ai changé de servomoteur et tous les composants ont bien fonctionné ensemble.

Mais nous avons eu un second problème : lorsqu'on bouge dans tout les sens le module MPU-6050, a un moment il ne détecte plus l'accélération et le gyroscope et renvoi des valeurs 0. Cela dérange le fonctionnement de notre système et nécessite la recompilation du programme.

Nous n'avons toujours pas trouvé une solution pour ce problème mais on suppose que fixer les câbles en serait une.

Finalement j'ai aussi rajouté au programme final déjà écrit la fonction : `.writeMicroseconds`.

Celle-ci donne aux servomoteurs des angles en microsecondes, c'est la fonction qui règle la forme du PWM et nous permettra d'avoir les angles plus précis.

Pour rajouter cette fonction j'ai dû utiliser la fonction `map`, pour convertir l'angle calculé en degré donc les valeurs entre 0 et 180 en des valeurs entre 1000 et 2000.

Séance 5 02/08/2020

Pendant les vacances nous sommes allées au FabLab pour imprimer notre boîte.

L'objectif pour la prochaine séance est donc d'assembler notre boîte avec nos parties en "L" pour tester le fonctionnement du système.