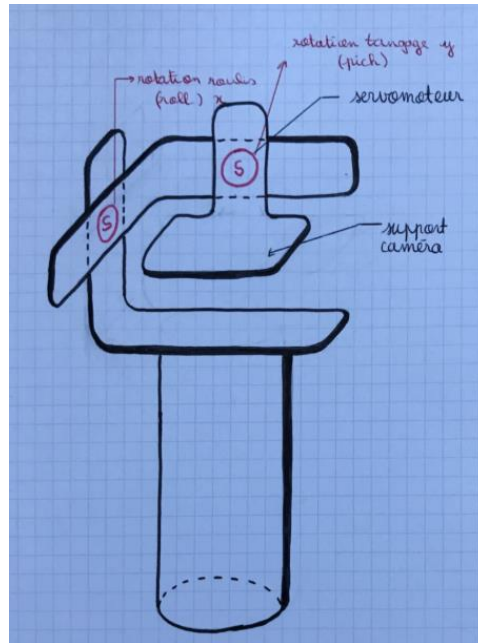


Compte Rendu de la séance 1

Tout d'abord pour mieux visualiser le projet voici un croquis du stabilisateur que l'on veut créer. Nous avons choisis de travailler sur deux axes (x et y), deux rotation : la rotation roulis et la rotation tangage.



Lors de cette première séance, Marley et moi, nous nous sommes intéressés au composant GY-521

Celui-ci étant le plus adapté à notre projet comme c'est un accéléromètre 3 axes qui contient aussi un gyroscope 3 axes permettant donc de calculer l'accélération ainsi que la vitesse angulaire de rotation du système.

Nous avons trouvé un code que l'on a complété pour afficher les valeurs de l'accéléromètre et du gyroscope ainsi que les angles selon les axes x et y.

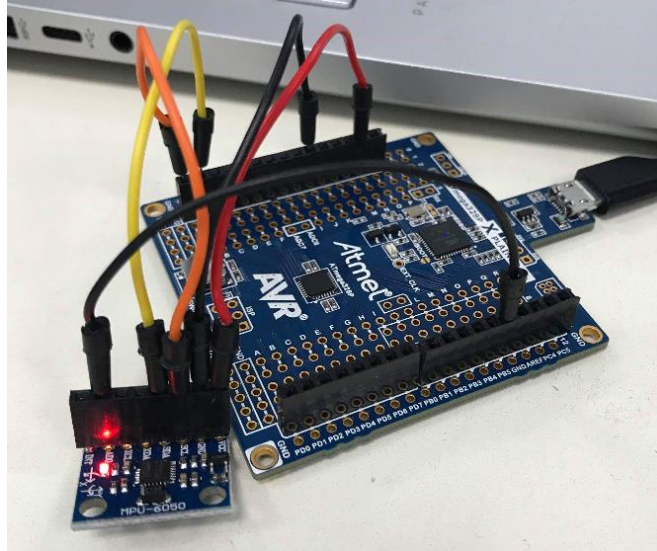
Et nous avons donc pris le temps de bien comprendre ce code et le module MPU-6050.

Voici le code :

<https://github.com/Marley-gs/MyStab/blob/master/Code/code MPU-6050.ino>

Compte Rendu de la séance 1

Enfin pour tester notre programme, voici le montage que l'on a réalisé.



Nous avons réussi à relever quelques valeurs.

Mais lors du test, les valeurs des angles relevées étaient imprécises.

Pendant la prochaine séance nous allons donc travailler sur les angles en essayant de les rendre plus précis.