

Séance 7: 21/02/2020

Notre but pour cette séance était de continuer l'assemblage de nos pièces

Pour cela, j'ai vissé les deux rectangles avec une petite équerre.



Puis j'ai aidé Marley à fixer les deux pièces en L.



Après avoir assemblé les deux moteurs. On a voulu tester le fonctionnement de notre programme. Celui-ci fonctionnait bien, cependant le mouvement des moteurs n'était pas stable.

Il fallait calculer les angles en fonction de l'accéléromètre et du Gyroscope (alors que notre programme permet de calculer les angles qu'en fonction de l'accéléromètre).

On a donc cherché sur Internet des équations permettant le calcul des angles. On a testé un programme que l'on a trouvé après l'avoir modifié pour l'adapter à notre projet. Ce programme utilise plusieurs bibliothèques : "I2Cdev.h" et "MPU6050.h".

Mais finalement ce programme calcule des angles qui varient entre -180 et 180 alors que le servomoteur ne considère que des valeurs qui vont de 0 à 180.

Séance 7: 21/02/2020

Nos objectifs pour la prochaine séance sont donc

- D'adapter le programme pour qu'ils renvoient des angles entre 0 et 180 degrés puis le testé.
- Finaliser la maquette en construisant la boîte/manche, placer les fils, carte et piles à l'intérieur