

Séance 7: 21/02/2020

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

De mon côté, je me suis occupé du support de la caméra, Pour cela, j'ai vissé les deux rectangles avec une petite équerre.



De son côté Marley a fixé les deux pièces en L.



Après avoir assembler 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).

Séance 7: 21/02/2020

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

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

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 tester.
- Finaliser la maquette en construisant la boîte/manche, placer les fils, carte et piles à l'intérieur