

Séance 8 du 03/07/2020

But : Pour cette séance il nous reste qu'à assembler la boîte/manche et y placer la carte Arduino ainsi que les fils. Mais il fallait d'abord tester le fonctionnement des servomoteurs avec le code final.

Séance 03/07/2020

Pendant la dernière séance nous avons changé le code du gyroscope/accéléromètre pour rendre les mouvements de la caméra plus stable. En testant ce programme nous nous sommes rendus compte qu'un des servomoteurs ne fonctionnait pas.

Nous avons donc testé le programme sur un seul servomoteurs une fois avec les angles de l'axe x et une autre avec les angles de l'axe y.

Voici le programme final qu'on utilise :

https://github.com/Marley-gs/MyStab/blob/master/Code/MPU_TEST/MPU_TEST.ino

Et nous avons enfin changé le servomoteur qui ne fonctionnait pas