

MyStab

Rapport de séance n°8

06/03/2020

Objectifs de la séance :

- Corriger les accoups avec le gyroscope
- Finaliser le stabilisateur

Réalisation :

- Pour corriger les accoups, nous avons utilisé l'équation suivante dans le code :
$$angle = 0.98 * (angle + \text{float}(gy) * 0.01 / 131) + 0.02 * \text{atan2}((\text{double})ax, (\text{double})az) * 180 / \pi;$$

Après avoir monté toute la structure du stabilisateur et fixé tous les servomoteurs, nous avons testé ce programme avec 1 servomoteur ce qui a bien fonctionné comme on peut le voir sur la vidéo : (voir *liens vidéos* dans le dossier *Rapport/Marley*). Sur la vidéo, on voit que les mouvements du servomoteur sont fluides.
- En revanche, nous avons eu un gros problème sur un des servomoteurs, qui ne fonctionnait pas.