

# I) Objectif

L'Objectif est de fournir aux ESCs le signal de commande qu'ils attendent.

Source : <https://drive.google.com/open?id=0B5Z2mGW3obq-MUNwbHJhaFBNaTQ>

# II) Matériel

- 1 Raspberry Pi 2 Model B+
- 1 Carte micro-SD
- 1 Gyroscope 3 axes
- 1 Adaptateur sans fil Windows pour manette Xbox360 sans fil
- 1 Manette Xbox 360 sans fil
- 1 Convertisseur Analogique/Numérique ADC Pi Plus
- 1 SparkFun Logic Level Converter – Bi-Directional BOB-12009

# III) Programmation

Suivre la procédure de programmation

: <https://drive.google.com/open?id=0B5Z2mGW3obq-WkRORmlqRmhGYIU>

Copier le code source dans /home/pi

: <https://drive.google.com/open?id=0B5Z2mGW3obq-Rkt3UFFGNFVpRWM>

# IV) Câblage des différents éléments

Se référer à la liste de câblage suivante

: <https://drive.google.com/open?id=0B5Z2mGW3obq-WkE0N2RITG8zemc>

# V) Initialisations des PIDs

Tutoriel : <http://www.ferdinandpiette.com/blog/2012/04/asservissement-en-vitesse-dun-moteur-avec-arduino/>

Ouvrir /home/pi/drone.py puis modifier à tâtons les valeurs des coefficients.

*(Dans un premier temps partager une même valeur par coefficient pour les quatre moteurs)*