

Calibrado y filtro de Kalman

- [Compilar librería RTIMULib](#)

- Entrar al directorio `/home/pi/dron/lib/RTIMULib/Linux`

```
cd /home/pi/dron/lib/RTIMULib/Linux
```

- Ejecutar el fichero `./build/RTIMULibCal/RTIMULibCal`

```
sudo ./build/RTIMULibCal/RTIMULibCal
```

- **calibrate magnetometer with min/max**
 - Mover el dron de forma que se pase por el mínimo y máximo de cada eje
 - Pulsar 's' para guardar los resultados
- **calibrate magnetometer with ellipsoid**
 - Instalar el paquete liboctave-dev

```
sudo apt install liboctave-dev
```

- Mover el dron en todas direcciones, hasta que el programa termine automáticamente
- **calibrate accelerometers**
 - Poner el dron girado al máximo en una dirección del eje X
 - Pulsar 'e' para guardar la medida, y 'd' para pausar las mediciones
 - Poner el dron girado al máximo en la dirección opuesta a la anterior, en el eje X
 - Pulsar 'e' para guardar la medida, y espacio para pasar al siguiente eje
 - Repetir para todos los Y y Z, y pulsar 's' para guardar los resultados

- Se generará un fichero `RTIMULib.ini`, que moveremos a `/home/pi/dron/modules/attitude`

```
mv RTIMULib.ini /home/pi/dron/module/attitude
```

- Editar la línea 27 de este fichero para habilitar el filtrado de Kalman

```
FusionType=1
```