

## DRONE DIDACTIQUE D2C

Intérêt de la boucle d'asservissement → Si perturbation, pas de retour à la position initiale

### Gyromètre

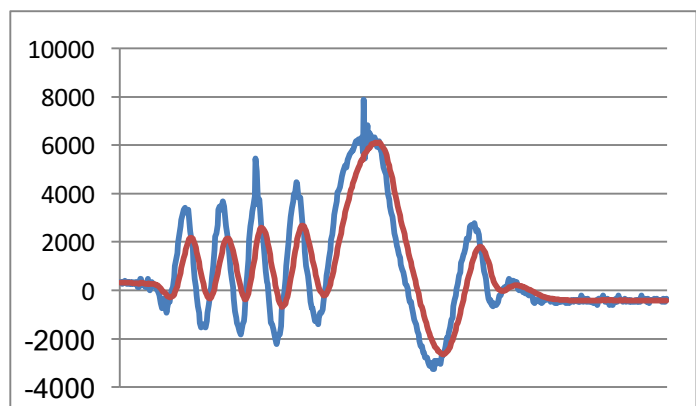
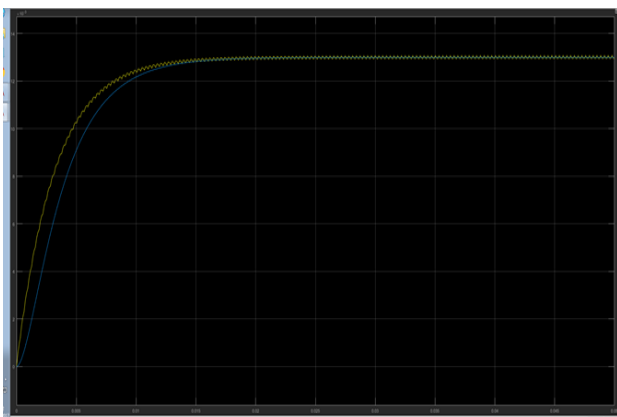
C'est un capteur d'angle, il mesure la vitesse angulaire puis l'intègre (si il n'a pas la bonne valeur à l'équilibre on aura une dérive du signal de position)

### Accéléromètre

Association de masse liée à la ressort qui mesure l'accélération linéaire dans une direction

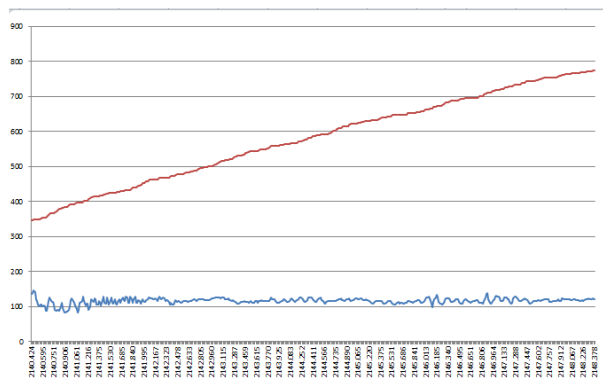
### Accéléromètre :

Filtre Passe-bas permet de supprimer les vibrations mais ajout un retard :



### Gyromètre :

Dérive du signal du gyromètre → solution : passe haut



### Solution idéale :

Association de l'accéléromètre filtré et gyromètre filtré