Mesure en boucle de vitesse : globale

Choix de boucle : gyro

PID2 : KP,KI,Kd=1,0,0 Puls Fd 50

Ou 2,0.008026, 6, 50

Bien remettre tangage libre pour repositionner le drone

Monitoring :

* Gyrometre : gyrometre
* Commande : consigne tangage PC
* Angle Pivot : angle pivot

Essai : échelon : gaz 30s, gyro périodique, +10 -10

Identification comportement moteur

En temporel

Comme la fiche 5 mais en sélectionnant en plus dans moteur trs/min Droit

En fréquentiel

Monitoring :

Moteur : commande moteur droit

Trs/min/ droit

Sinus

Identification hélice