2022-07-30 짐벌 2팀 회의 보고서

지난 회의 때 문제점: mpu6050 센서의 지속된 오류로 정확한 데이터 값을 읽어오지 못하는 현상 발생

이번 회의 목표: 센서의 문제점을 파악하고 해결한 후 i와 d제어를 좀 더 진행해보기로 결정

회의결과: 통신 속도가 너무 빨라서 버퍼의 정보가 계속 쌓여 잘못된 정보가 출력되는 것으로 추정하여 코드에 일정 시간이 지나면 버퍼를 초기화하는 코드를 삽입,

모터를 제어하는 코드가 부적합한 탓에 원하는 대로 작동하지 않아서 그 코드를 수정 pwm과 delay의 관계를 함수로 만들어 사용하기로 결정

그 관계를 파악하기 위해 각 pwm마다 최소 delay를 찾아 csv파일로 정리해야함