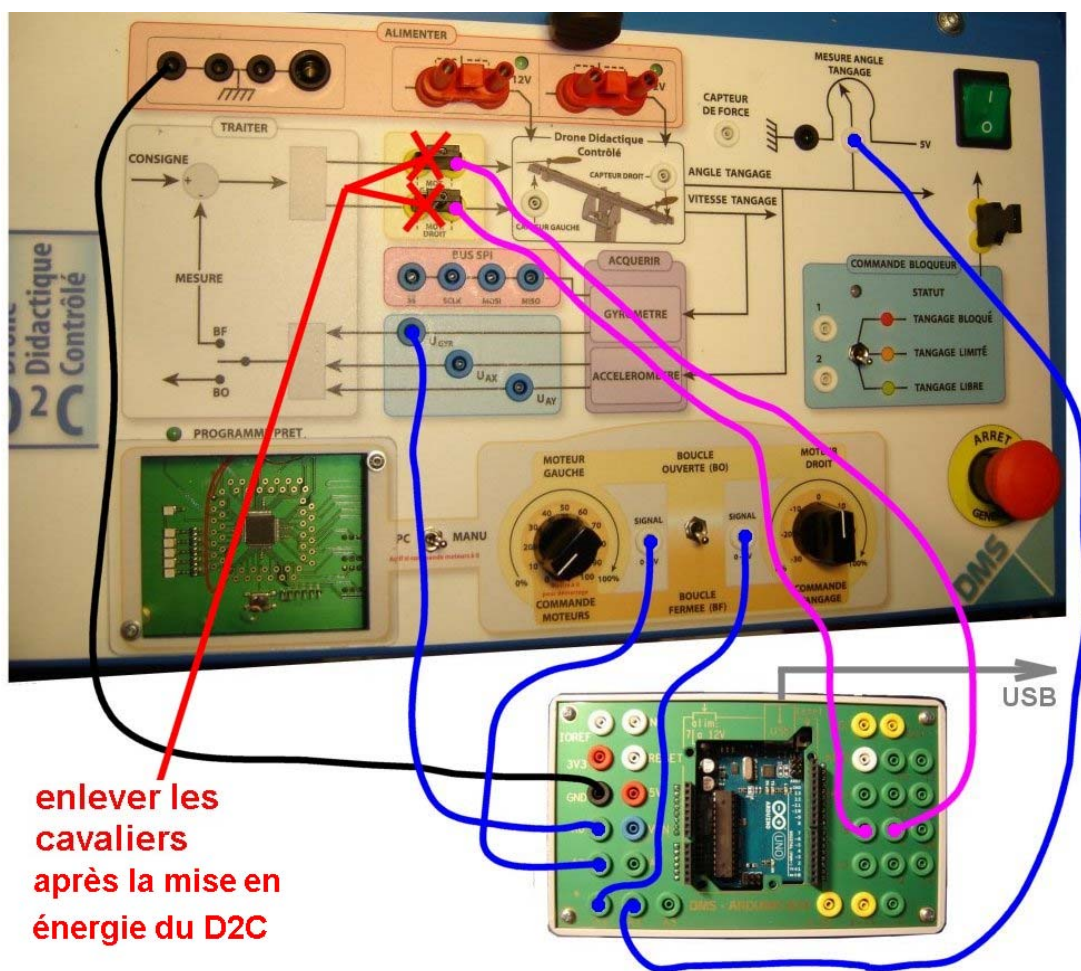


Fiche
« Connexions entre le pupitre du D2C et l'Arduino-box »

Les choix effectués dans la programmation du système D2C avec l'Arduino-box pour le TP « traitement numérique des signaux pour le contrôle du tangage » sont les suivants :

Broche pupitre D2C	Broche Arduino-box	remarque
masse	GND	à ne pas oublier !
gyro Ugyr	entrée analogique A0	
accéléro Uax	entrée analogique A1	
potentio gauche	entrée analogique A2	n'est pas exploitée dans ce TP
potentio droit	entrée analogique A3	
Angle tangage (« angle pivot »)	entrée analogique A4	
commande du moteur gauche	sortie numérique 7	
commande du moteur droit	sortie numérique 8	



Important : Le système D2C devra toujours être mis en énergie avec la présence des deux cavaliers sur les lignes de commande des moteurs. On pourra les retirer ensuite pour le pilotage par l'intermédiaire de l'Arduino-box et le placement des deux fils de commande.
(ceci est nécessaire du fait que les premiers signaux reçus par les contrôleurs des moteurs servent à calibrer ceux-ci pour leur fonctionnement ultérieur).