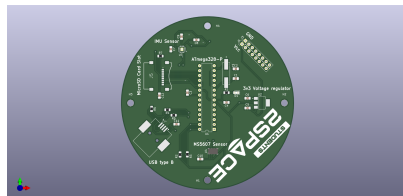


Calculator Navigatie Racheta Prin acest proiect voi masura si compara diferenta in capacitatile de procesare a semnalelor venite de la senzorii placilor: IMU MPU6500 si barometru M5607 pentru placa cu Arduino si IMU MPU6050 si barometru BMP180 pentru placa cu Raspberry Pi Pico. Pentru procesarea semnalului folosim filtre Kalman pentru a reduce spike-urile in citire. Pentru a masura altitudini si viteze, folosim integrale. Pentru altitudini folosim de asemenea barometrul. Trebuie sa avem grija totusi pentru ca in regim supersonic racheta produce o unda de soc care altereaza citirea pe barometru.



Asta e pcb-ul ARDUINO:

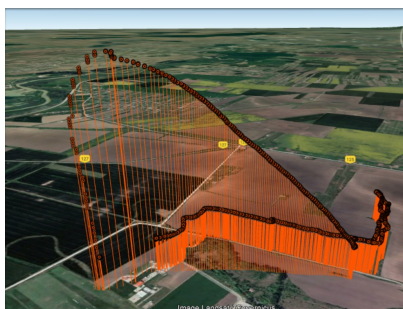
Asta e schematica ARDUINO: 



Asta e pcb-ul PICO: gasesc

Asta e schematica PICO: To be added, nu o mai

[componente_dutulescu_alexandru.xlsx](#)



Date zbor Clinceni

Cod: <https://github.com/AlexD91561/2SpaceNavigationComputer>

From:
<http://ocw.cs.pub.ro/courses/> - **CS Open CourseWare**

Permanent link:
http://ocw.cs.pub.ro/courses/pm/prj2022/ndrogeanu/navigation_computer

Last update: **2022/06/02 10:49**



