

Câble de synchronisation des GoPro

Retour à la page principale → [Open Street View](#)

Problématique

Nous devons pouvoir lancé la prise de vue sur tout les appareil en “même temps” bien sûr il est impossible de le faire exactement au même moment mais nous devons limiter le décalge entre 2 prises de vues.

Solution

GoPro a sortis un kit 3D, dans lequel on trouve 2 petits boîtiers rouges. Ces boîtiers sont la clé pour synchroniser 2 appareils.

La communauté d'utilisateurs GoPro a examiné de très près le fonctionnement de ces boîtiers pour l'étendre a plus de 2 appareils. Pour cela nous allons tenté de réunir les infos présentes [ici](#).

Nous allons donc reproduire le circuit.

Ressources

- <http://goprouser.freeforums.org/the-gopro-hero-hd-bus-interface-t797-260.html#p19184>
- <http://mikenz.geek.nz/blog/gopro-hd-hero2-arduino/>
- <http://www.bi3nary.com/billboard/gopro-hd-hero2-remote-control>
- <http://www.hobbytronics.co.uk/arduino-external-eprom>

Matériel pour les tests

- Connecteurs “ipod” (30 pins), pour les tests on prendra 2 [PodBreakout](#)
- 2 [Eeprom 24LC256](#) ou [Eeprom 24LC01B](#)
- 2 supports [dip 8](#)
- des cables :)
- Nous utlisons des EEPROM CMS. Le datasheet est disponible à cette adresse : <http://ww1.microchip.com/downloads/en/DeviceDoc/21711J.pdf>

Préparation de l'EEPROM

```
#if defined(ARDUINO) && ARDUINO >= 100
#include "Arduino.h"
#else
```

```
#include "WProgram.h"
#endif
#include <Wire.h>

#define ADDRESS 0x50

void setup()
{
    Wire.begin();

    /* Serial output */
    Serial.begin(9600);
    delay(5000);

    Serial.println("Dumping eeprom first 8 bytes");
    dump();

    Serial.println("Writing to first byte");
    Wire.beginTransmission(ADDRESS);
    Wire.write(0);
    Wire.write((byte)0x05);
    Wire.endTransmission();

    Serial.println("Dumping eeprom first 8 bytes");
    dump();

    Serial.println("Done");
}

void loop() {
}

void dump()
{
    Wire.beginTransmission(ADDRESS);
    Wire.write(0);
    Wire.endTransmission();

    Wire.beginTransmission(ADDRESS);
    Wire.write(0);
    Wire.endTransmission();

    Wire.beginTransmission(ADDRESS);

    Wire.requestFrom(ADDRESS, 8);

    while(Wire.available() < 8) {};

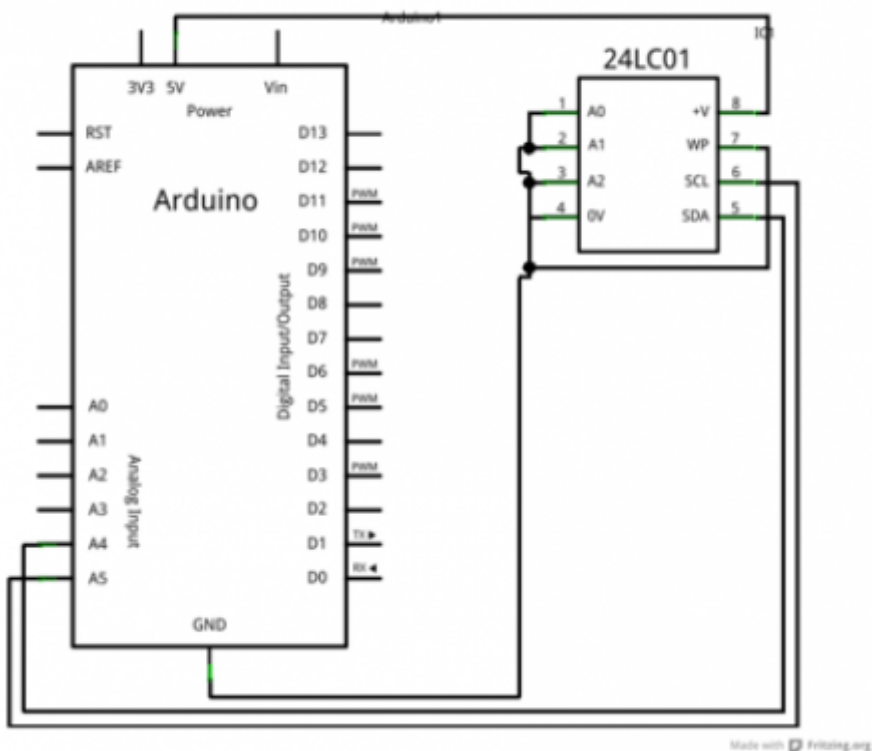
    for (int j=0; j < 8; j++) {
        printInt(Wire.read());
        Serial.print("    ");
    }
}
```

```
}  
Serial.println();  
Wire.endTransmission();  
}  
  
void printInt(int i)  
{  
Serial.print("0x");  
  
if ( i<16 )  
Serial.print("0");  
Serial.print(i, HEX);  
}  
}
```

/dev/ttyACM0

```
|  
-----  
Dumping eeprom first 8 bytes  
0x05 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF  
Writing to first byte  
Dumping eeprom first 8 bytes  
0x05 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF 0xFF  
Done
```

Le montage correspondant :



Fichier Fritzing du schéma

From:

<https://wiki.openpathview.fr/> - **Open Path View**

Permanent link:

<https://wiki.openpathview.fr/doku.php?id=synccable>

Last update: **2017/03/12 16:04**

