

# Rapport de séance 3 :

- Création d'un nouvel algorithme pour le module moteur.
- Ecriture du programme pour le module moteur avec Bluetooth.
- soudure des câbles au moteur et compréhension du module L293DNE.
- Ajout d'une contrainte au premier programme afin d'éliminer les fréquences captées trop éloigné et permettre d'éviter des mouvements "inutiles" des moteurs car il y aurait eu une erreur au niveau de la fréquence captée. Cependant cette solution pose théoriquement des problème (avec notre module FM actuel), lorsqu'il y a plusieurs fois d'affilée des fréquences "aberrant" mesuré un délaye ce "crée" (ce qui est le cas avec le module FM que nous avons actuellement nous avons eu jusqu'à 5 secondes de délaye) et les moteurs continuerait à tourner jusqu'à ce qu'une fréquence valide soit capté rendant impossible l'accordage. Nous devons donc trouver un module FM bien plus fiable pour avoir un produit fonctionnel.
- Modélisation en 3D d'une clé pour pouvoir tourner les mécaniques (pièce permettant de faire la liaison entre le moteur et la mécanique).
- Test de communication entre les deux modules par l'intermédiaire du Bluetooth.