**Rapport de Séance 22/02/2024**

Cette séance, nous avons essayé d’imprimer et de monter le 3D de la gimbal. Nous avons corrigé les marges d’erreurs pour que toutes les pièces s'adaptent. Néanmoins, l’une des dimensions sur une pièce a été mal estimée et a dû être réimprimée pour que le 3D s'adapte aux nouveaux composants.

De plus, nous avons effectué de nouveaux choix quant aux PCB pour le capteur d’angle des moteurs brushless ainsi que les drivers de ces derniers.