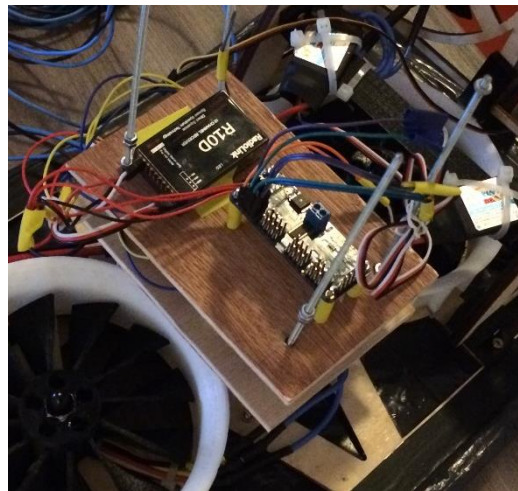


# Rapport Séance n°7 20.02.2020

Thomas Di Grande Peip 2 G1

## Travaux réalisés avant la séance :

- Démontage total de toute l'électroniques
- Test de chaque moteur séparer sur banc d'essai.
- Test de chaque contrôleur séparer sur banc d'essai.
- Démontage de la structure central de support des cartes électroniques.



<- Cette pièce là

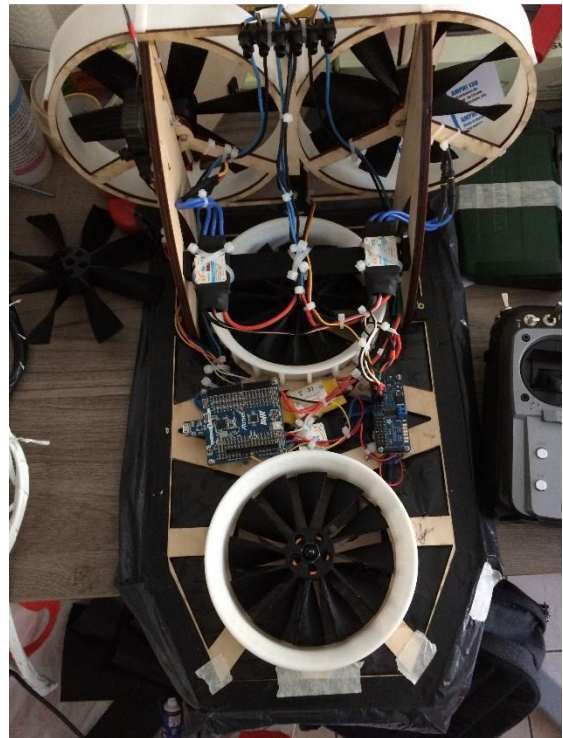
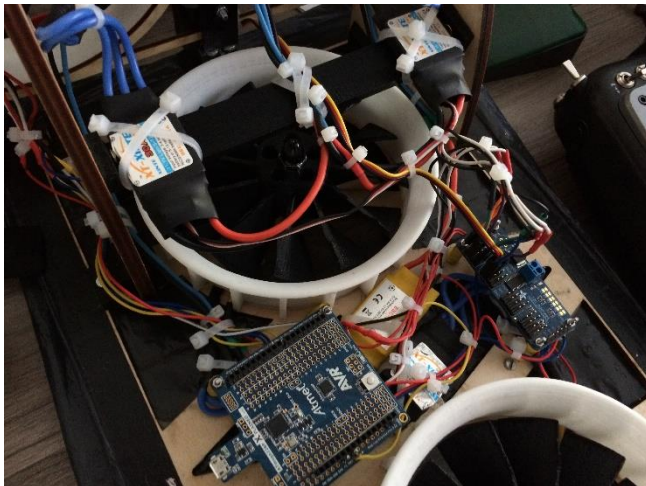
- Bilan des tests :
  - ➔ Tous les moteurs fonctionnent.
  - ➔ Tous les contrôleurs fonctionnent.
  - ➔ L'ensemble carte + générateur PWM fonctionne.

Les dégâts causés par la coupure de courant à la suite d'un court-circuit dans l'alimentation sont mineur et n'ont engendré aucun dommage sur le matériel.

- Remontage de toutes l'électronique : soudage de tous les câbles avec sécurisation des soudures par gaine thermo-rétractable.
- Bilan de la reconstruction : 6h de travail samedi mais le prototype fonctionne
- Problème constater : erreur au niveau du code, sera corriger durant la séance.

### Travaux réalisés durant la séance :

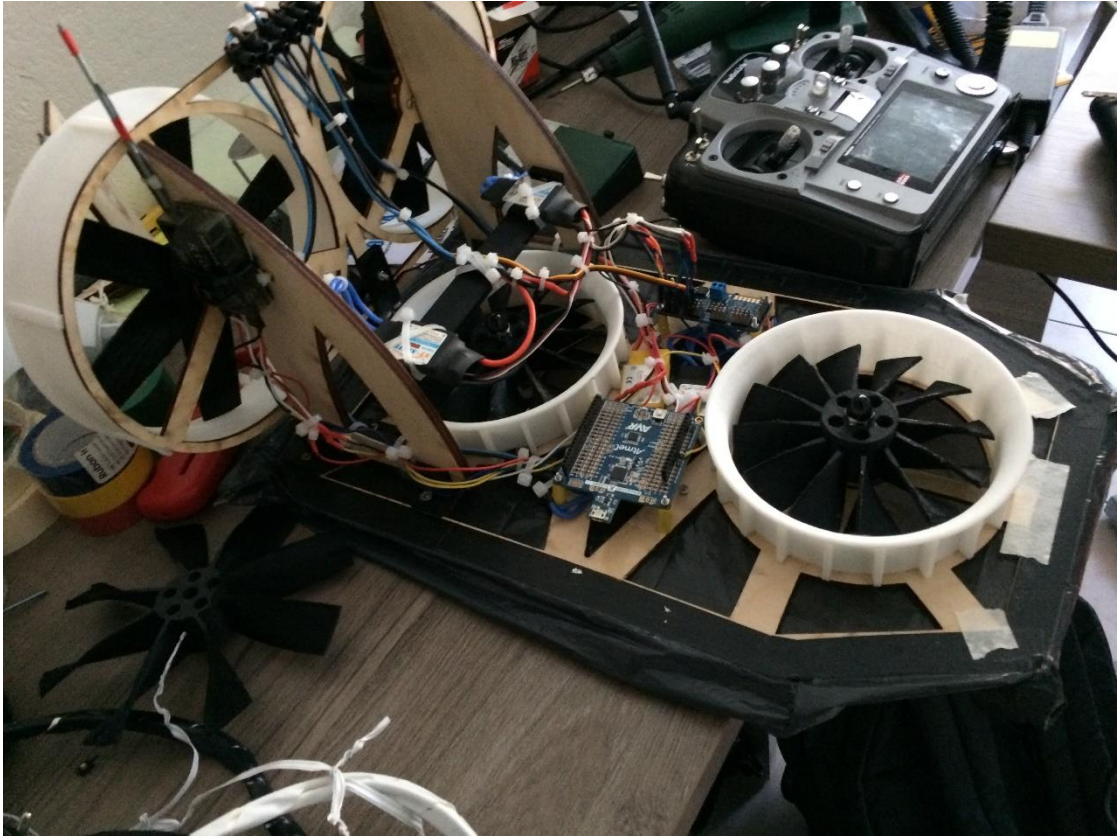
- Correction des erreurs dans le code :
  - ➔ Calibrage des hélices
  - ➔ Synchronisation entre les paliers de démarrage des moteurs et les joysticks de la télécommande.
- Récupération du matériel demander : sac renforcé plastique pour la nouvelle jupe de l'aérogliisseur.
- Etat du prototype après réparation :



- Premier test de déplacement :
  - ➔ Le prototype fonctionne, est capable de se soulever, d'avancer et de tourner.
  - ➔ Problème constaté : difficulté à tourner, pourra être partiellement corrigé par le changement des hélices de propulsion.
  - ➔ Autre problème : obligation de placer une roue folle à l'arrière du prototype. Pourra être corrigé en améliorant les hélices de sustentation et en réajustant le poids à l'arrière.
- Bilan globale :

Premiers tests de déplacement concluent. Le prototype fonctionne correctement, est suffisamment solide pour résister à des chocs légers contre les murs (non le pilote n'est pas incompetent bien au contraire, c'est le prototype qui est légèrement incontrôlable...).

- Les changements de direction sont globalement faisables.
- Les objectifs suivants sont surtout de réoptimiser et de stabiliser le prototype.



Fin de rapport ;