

## *Taches effectuées par Julien WHITFIELD Rapport de Séance 06*

### Travail antérieur a la séance :

Aide au montage de l'aéroglesseur, pour la JPO et la calibration des moteurs.

Pendant la JPO on a découvert des problèmes. Liée majoritairement au moteur et au poids de l'aéroglesseur, qui ne pouvait pas léviter

### Pendant la séance :

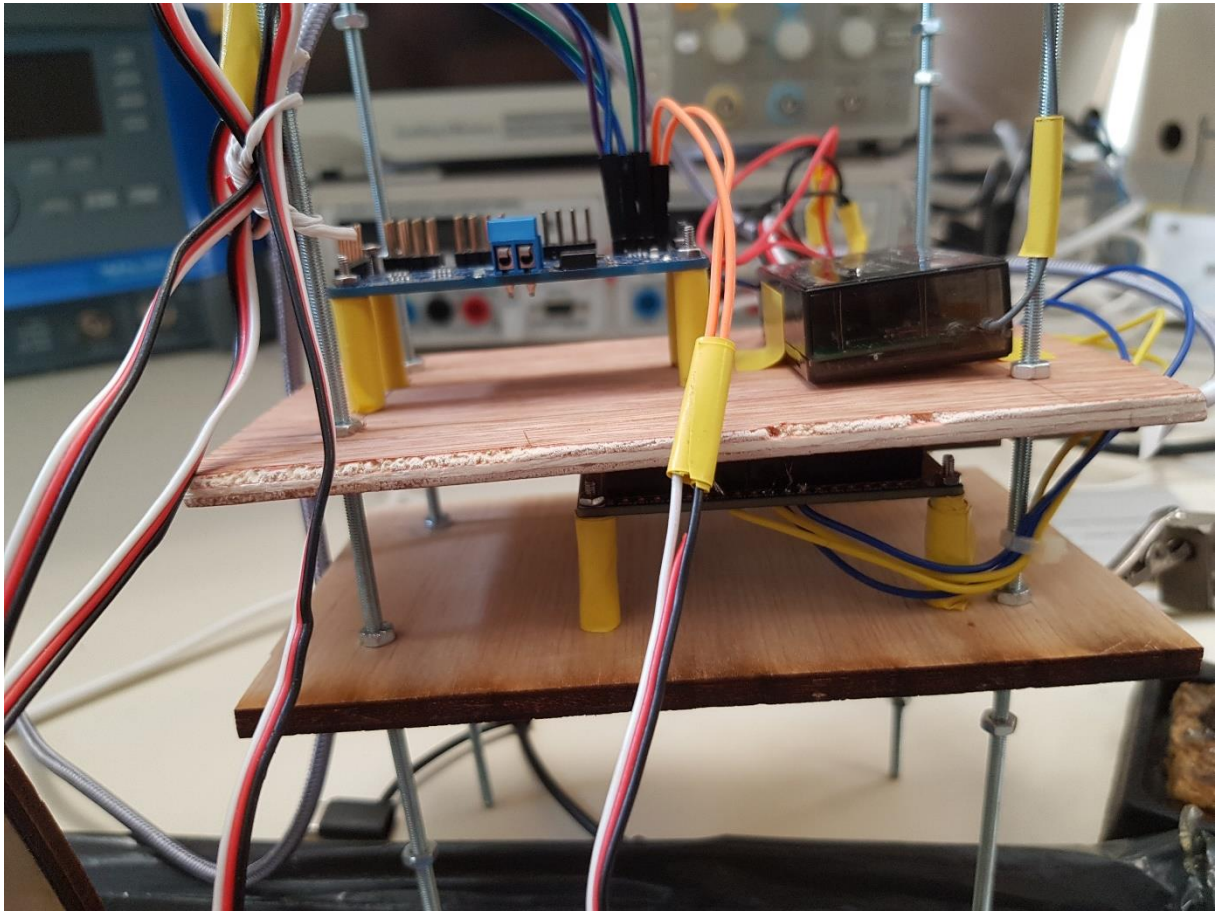
- Programmation d'un interrupteur sur la télécommande qui arrête les moteurs pour pouvoir vite fait arrêter l'aéroglesseur en cas de danger.

Je reçois ce que la télécommande pour la position de l'interrupteur, si c'est sur la position «On» (position du bas) j'envoie aux moteurs les information de la télécommande sinon j'envoie 0 , qui arrête les moteurs mais les éteint pas complètement.

- Recherche des solutions au problème de la lévitation. Pour moi liée au code.
- Modification du code pour pouvoir réduire la taille des volets à l'arrière.

Quand on veut diriger l'aéroglesseur vers la gauche le moteur gauche arrière gauche diminue en puissance et celle de droite augmente. Ceci de même quand on veut aller a droite. Ceci permet de réduire les volets ca ils ne seront pas le seul système pour faire tourner l'aéroglesseur.

- Vérification que le code fonctionne.
- De nouvelle calibration des moteurs qui sont maintenant plus puissance.
- des tests de lévitation et de mouvement qui ont échoué



Câblage et positionnement de la carte sur l'aéroglesseur. En bas la carte Arduino, en haut à gauche le générateur de PWM, en haut à droite le récepteur de la télécommande. Les câbles noir blanc rouge vont vers les moteurs brushless.