

# **NautteffAutoPilot**

AutoPilot for boats

## **Objectif**

Ce projet a pour but de réaliser un pilote automatique pour bateaux.

## **Notre philosophie**

Le pilote est développé pour être utile à tous sans restriction d'usage de taille ou de type de bateau et pour que chaque utilisateur puisse l'adapter à ses besoins. Le code est disponible pour en comprendre le fonctionnement et le modifier.

## **État d'avancement**

Le logiciel est en cours de développement sur une maquette et le matériel n'est pas encore disponible.

## **Pour étudier le code**



Le développement est fait avec - STM32CubeMx ; - gcc-arm-none-eabi ; - FreeRTOS ; - cmake.