Rapport de séance

Assemblage

Lors de cette séance nous avons tout d’abord commencé par fixer le palonnier restant à l’axe du moteur (Louis avait déjà fixé le second palonnier de son côté). Pour cela nous avons percé le palonnier ainsi que l’axe du moteur afin de pouvoir les lier entre eux à l’aide d’un axe (pour le moment nous utilisons un cure-dent). Nous avons également pensé à percer l’axe du moteur sur le coté et non en plein milieu. En effet, lorsque nous percions au milieu, l’orientation vers l’avant était bien plus faible et que l’orientation vers l’arrière.

Nous avons également raccourci les axes moteurs à l’aide d’une scie car ceux-ci étaient bien trop long.

Code

Nous nous sommes ensuite intéressés au code. Nous avons tenté de mettre dans un même programme le code des moteurs et celui des servo-moteurs. Seulement nous avons eu un problème, comme les deux codes utilisent le même Timer, ils ne pouvaient être exécuté en même temps. Nous avons donc essayé de télécharger la librairie Timer2 qui normalement permet de résoudre ce problème mais cela n’a pas marché, on ne pouvait pas téléverser. Nous allons nous appuyer sur le sujet afin de trouver une solution.

Enfin nous avons fait les branchements et modifié le code des moteurs afin de pouvoir les contrôler les deux en même temps. Comme un des moteurs allait plus vite que l’autre, Louis a mis une petite ‘avance’ à l’autre moteur afin de compenser. L’exécution du programme nous a permis de faire décoller l’hélicoptère de quelques millimètres, ce n’est pas grand-chose mais c’est tout de même assez satisfaisant. Comme la stabilisation n’est pas mise en place, dès que l’hélicoptère se soulevait du sol il partait sur un côté. Mais cela reste assez prometteur.

La vidéo du « décollage » a été mise sur le github.