Rapport de séance

Au cours de cette séance, Louis a tout d’abord commencé par m’expliquer comment la nouvelle carte fonctionnait, dans la mesure ou je ne l’avais pas encore testé. Il m’a expliqué comment faire le calibrage, comment modifier les valeurs des moteurs, des servo-moteurs, les constantes du PID etc…

Ensuite comme nous avions reçu deux nouveaux esc, de 30 ampères, nous avons entamé le remplacement. On a donc dû faire 10-15 min de soudure, afin de dessouder les anciens et de souder les nouveaux.

Louis avait un problème pour contrôler les servo-moteurs et après réflexion, nous nous sommes rendu compte que cela était dû à la batterie. Celle-ci était en effet déchargée. Une fois remplacé, tout fonctionnait comme il faut.

Nous avons finalement réalisé des tests de vols plutôt prometteur. Nous avons modifié les constantes du PID afin de permettre le vol. Etant parti manger je n’ai pas pu assister au premier envol de notre hélicoptère (un peu déçu) mais j’ai eu pu voir la vidéo. C’est une satisfaction. La vidéo sera mise sur le GitHub par Louis ces prochains jours.