Rapport de séance

*Ce que l’on a fait pendant les vacances :*

Avant les vacances, nous avons testé pour la première fois le code du PID que j’avais trouvé et modifié lors des vacances de Noël et contre toute attente, cela fonctionnait. La stabilisation était suivant l’axe x, ainsi lorsque l’hélicoptère penchait vers la droite, le moteur de gauche accélérait de façon que l’hélicoptère se stabilise et inversement. Nous avons codé le PID suivant l’axe y ou là, le PID agissait sur les servo-moteurs. Cela a également fonctionné, ce qui nous a permis d’avancer et de mettre en commun le code du PID et du module Bluetooth. Nous avons pris une vidéo ou l’on peut voir le PID en action, Louis va normalement mettre la vidéo sur le GitHub.

Nous avons ensuite essayé de le faire voler mais en raison de la faible efficacité du Bluetooth et des constantes du PID non optimales, l’hélicoptère s’est renversé à chaque essaie.

*Aujourd’hui :*

Pour pallier le problème du Bluetooth, nous avons demandé une radiocommande. Louis s’est chargé du code et il a fait du très bon travail, il a réussi à trouver un premier code sur internet assez clair qu’il a ensuite modifié pour qu’il corresponde à nos besoins. Nous arrivons désormais à contrôler l’hélicoptère à l’aide de cette radiocommande. Malheureusement, après quelques essaies, nous n’avons pas réussi à le faire décoller. Les moteurs ne semblent pas assez puissants et il manque toujours la stabilisation suivant z. J’ai passé ma séance a essayé de trouver un bon code clair pour avoir la valeur de l’angle suivant l’axe z mais je n’ai pas réussi, j’ai essayé plusieurs choses qui n’ont pas marché, je pense que cela va nous poser beaucoup de problème.