

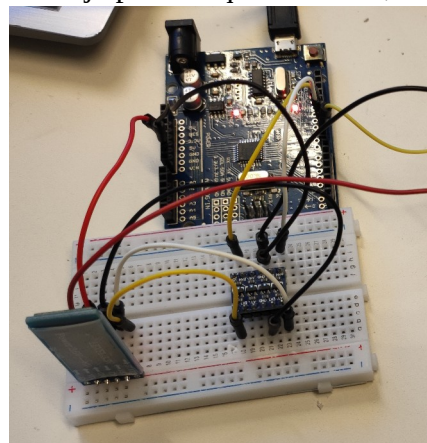
Rapport projet Séance 5 :

Objectif : Je devais aider à finir la coque ainsi qu'assembler le gouvernail

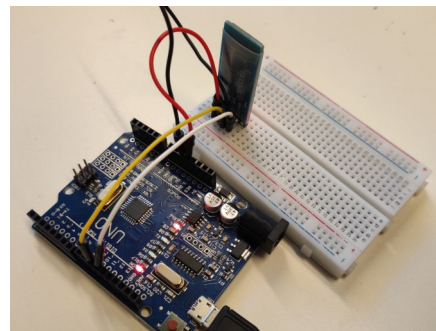
Les objectifs ont été modifiés en début de séance, lors de cette dernière nous avons lancé les impressions des différentes pièces (la coque, le gouvernail et la pièce pour le moteur). J'ai dans un premier temps vu avec les professeurs de FabLab pour lancer les impressions du gouvernail et de la pièce du moteur. Des supports ont ainsi été fixés là où ils étaient nécessaires puis l'impression a été lancée pour une durée d'environ 1h.

Nous avons aussi décidé de nous focaliser sur la partie Bluetooth, nous permettant de gérer les angles de servomoteur ainsi que la puissance du moteur du bateau.

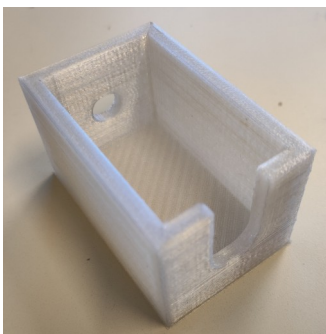
Pour cela j'ai repris le cours de début d'année afin de connecter le module Bluetooth à un téléphone. Cependant j'ai rencontré de nombreuses difficultés notamment avec le câblage. j'ai tout d'abord connecté notre module avec un logic level converter car je pensais qu'il fallait 3,3V pour le module Bluetooth.



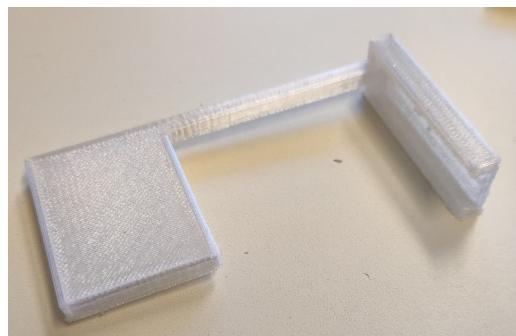
Je me suis rendu compte que cela ne fonctionnait pas, j'ai donc avec Mr Masson connecté seulement les sorties TX et RX du module avec celle de la carte arduino.



A ce moment là, les impressions du gouvernail et de la pièce pour le moteur se sont terminées.



Pièce du moteur



Pièce du gouvernail

J'ai dans une seconde partie de la séance enlevé les supports qui avaient du être fait pour l'impression. Cependant nous devons réimprimer un gouvernail car les dimensions de la pièce que nous avons imprimé sont trop limites et ne nous permettent de faire exactement ce que nous voulions. En effet la partie basse de la pièce se retrouve très proche de la coque ce qui empêchera de correctement tourner. Il faut donc imprimer une nouvelle pièce plus longue.