

Rapport projet Séance 4 :

Objectif : Je devais aider à finaliser la forme de la coque et aussi assembler le gouvernail

Les objectifs ont été modifiés en début de séance, en effet les pièces du gouvernail ont été réalisées sur Oneshape mais n'ont pas encore été imprimées.

J'ai donc utilisé cette séance pour commencer les connexions Bluetooth qui relieront le téléphone avec la carte Arduino. Dans un premier temps j'ai essayé de comprendre comment connecter le téléphone avec la carte comme nous l'avons fait pendant les premières séances d'Arduino en début d'année. J'ai ensuite cherché des exemples de connexion faisant varier la puissance du moteur et l'amplitude du servomoteur sur différents sites internet, notamment celui donné dans le cours : [RC Car Demo \(keuwl.com\)](http://RC.Car.Demo(keuwl.com))

Pour commencer à faire la connexion entre la carte Arduino et le téléphone je me suis donc procuré un module Bluetooth. Je n'ai cependant pas encore réussi à lier les deux comme je le voulais.

Dans une seconde partie de la séance, nous avons fait l'oral de présentation de notre projet, à la suite duquel nous avons finalisé la coque du bateau pour une fois de plus limiter au maximum le problème d'étanchéité que nous aurons. Les professeurs nous ont ainsi aidés à trouver une autre façon de placer le moteur à hélice sous la coque.

