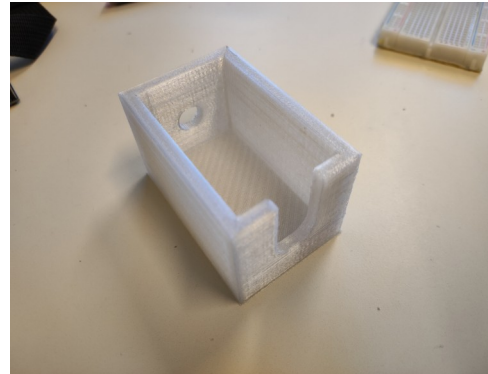
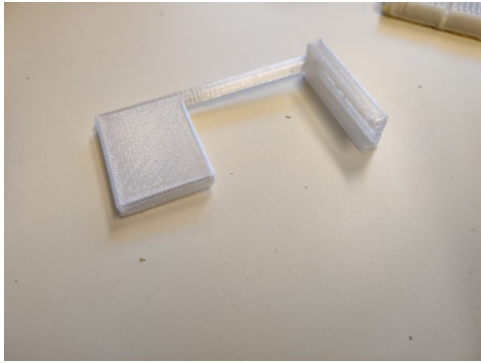


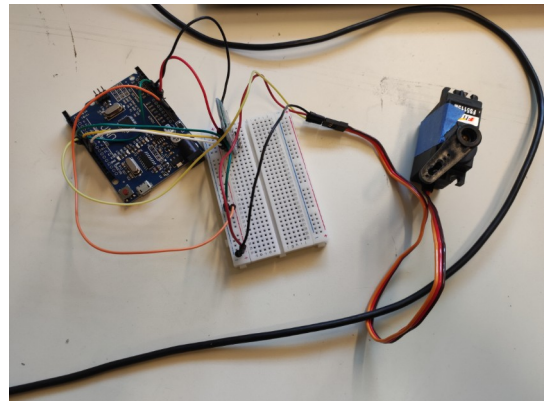
Rapport de séance 6 :

Les objectifs de la séance ne sont plus les mêmes que ceux énoncés sur le planning depuis quelques séances. Je n'ai donc, durant cette séance, pas réalisé les objectifs du planning.

J'ai dans un premier temps lancé les impressions de la pièce du gouvernail et la pièce du moteur que mon camarade a refait avec d'autres dimensions plus en adéquation avec les dimensions de la coque. Ces deux pièces gardent la même forme mais sont : plus petite pour le moteur et plus longue pour le gouvernail.



J'ai dans un second temps, après que mon camarade ait initialisé le module Bluetooth, modifié le code qui avait été fait en début de projet (avec deux boutons poussoirs qui permettaient de faire varier l'angle du servomoteur). Le code a été modifié pour que l'angle du servomoteur varie grâce à un slider sur l'application « Bluetooth Electronics ». J'ai de plus modifié le montage afin d'enlever les boutons poussoirs permettant de simplifier le montage.



Pour finir j'ai enlevé les supports présents sur la coque. Cela m'a pris une grosse partie de la séance car les supports étaient placés à des endroits où il était compliqué d'utiliser le matériel du fablab sans abîmer la coque. Pour finir de les enlever, j'ai poncé les contours pour que cela soit plus esthétique et plus propre.



(support sous la coque)



(support à l'avant de la coque)



(support à l'arrière de la coque)