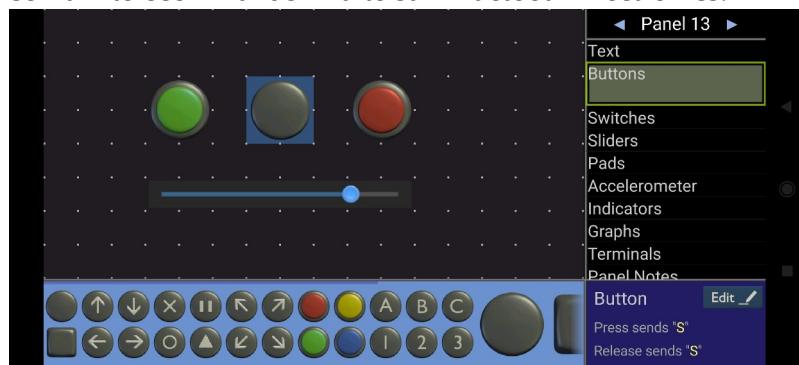


Rapport de séance 7 :

Lors de cette séance, j'ai dans un premier temps testé l'étanchéité de la coque du bateau. Pour cela, j'ai mis la coque sous un robinet puis j'ai attendu un certain temps pour voir si l'eau passait à travers. J'ai principalement fait cela sur les endroits où nous avions un doute sur l'étanchéité. Notamment là où se trouvaient les supports, utilisés pour l'impression. Les difficultés que nous avons eu pour les enlever nous laissaient un doute sur l'étanchéité de la coque en ces points.

J'ai ensuite, dans un second temps, relié les deux branchements que nous avions fait pour le servomoteur et le moteur à hélice sur une seule et même carte arduino. J'ai cependant eu quelques difficultés car j'ai, au début, mis un fil 5V en trop. Ce qui faisait tourner le moteur à hélice seulement quand je faisais varier l'angle et non en appuyant sur les boutons. Une fois le problème résolu j'ai pu finaliser la « télécommande » faite sur Bluetooth Electronics.



Ce panel de l'application permet, une fois le téléphone connecté au module Bluetooth, de faire varier l'angle du servomoteur avec le slider. Le bouton vert permet de faire tourner le moteur à hélice dans le sens faisant avancer le bateau, le bouton rouge permet de le faire tourner dans le sens faisant reculer le moteur et pour finir le bouton noir permet de le stopper.

Pour finir la séance, j'ai fait en sorte que les fils du moteur à hélice soit assez long pour pouvoir atteindre la carte arduino tout en passant par le trou de la coque préalablement fait. Pour cela, j'ai dénudé deux fils que j'ai ensuite soudé à ceux déjà relié au moteur.