**Séance 6**

Objectif : commande Bluetooth du moteur étanche.

Dans un premier temps dans la séance, j’ai commencé à enlever les supports de l’impression de la coque du bateau. J’ai ensuite vu que les pièces du moteur et le gouvernail n’étaient pas de la bonne taille pour la coque. Ainsi, j’a revu sur OnShape les dimensions de ces deux pièces pour lancer ensuite une nouvelle impression. Cela a pris plus de temps que prevu ayant discuter avec mon camarade.

J’ai pu ensuite me concentrer sur mon objectif principal, qui était le codage du moteur par bluetooth. J’avais malheureusement oublié les batteries censées alimenter mon moteur donc j’ai dû revoir le branchement avec un voltmètre. J’ai pu ensuite tester mon code pour le moteur qui n’a pas tout de suite marcher. J’ai eu des problèmes de branchement avec mon moteur sur la sortie Vin et la carte Bluetooth sur la sortie 5V de la carte Arduino.

Le lendemain de la séance j’ai ensuite réussi a faire tourner le moteur dans un sens puis dans l’autre par Bluetooth avec deux boutons.