

---

## RAPPORT DE SÉANCE (27/02/2019)

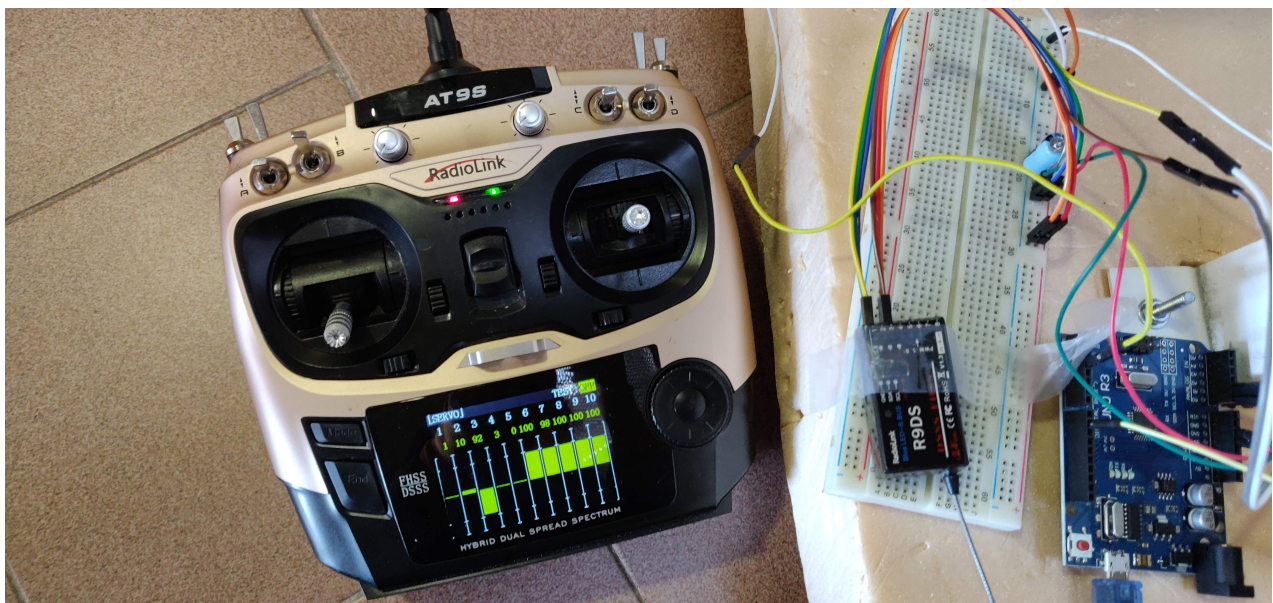
### Ensemble du projet

Nous avons pratiquement fini l'ensemble du projet, il ne nous restait que quelques petites choses à corriger (la crémaillère était à refaire) avant de pouvoir envisager les tests sur l'eau mais lors du dernier test, le module bluetooth présentait beaucoup trop d'interférences : lorsque nous voulions faire fonctionner le moteur brushless, le servomoteur se mettait à faire des mouvements aléatoires et lorsque nous cherchions à faire fonctionner le servomoteur ce dernier se déplaçait avec un énorme retour (4 à 5sec).

Il a donc fallu faire absolument fonctionner la télécommande RF, ce que nous avons réussi à faire avec Mr Masson après plusieurs heures.

La télécommande envoie donc une impulsion en microsecondes à la carte Arduino qui la transforme en données acceptables pour le servomoteur et le moteur brushless (ce sont les seuls que nous arrivons à faire fonctionner avec la RF) ce qui nous a permis d'initialiser les joystick comme nous voulions.

Un test sur roue folle a été fait (une vidéo est disponible sur la chaîne Youtube) ce qui nous a permis de faire les derniers ajustements (en particulier, rectifier le joystick pour le servomoteur car lorsque nous le déplaçons vers la droite le bateau allait vers la gauche)



### GitHub

Nous avons également réorganisé le GitHub en particulier le répertoire Programmes qui possède maintenant 3 sous répertoires dont l'un qui possède tous les programmes test de chaque module du bateau.

Cette réorganisation peut paraître banale mais cela a pris beaucoup de temps à cause du manque de fonction "déplacer" dans le GitHub.

---

---

**NOM DE SOCIÉTÉ**

---

**NOM DE SOCIÉTÉ**