

Introduction

Durant cette séance, je me suis occupé d'avancer la manette avec mon binôme, j'ai intégré la batterie au système de notre hydroptère et j'ai essayé de régler les problèmes que nous avons rencontré.

Manette

Au début de la séance, mon binôme ayant avancé les bases de la manette, nous avons testé à nouveau les commandes, notamment en rajoutant celles nous permettant de relever et de baisser le foil de notre hydroptère. Malheureusement, bien que les deux dernières commandes fonctionnent, nous nous sommes rendu compte que la transmission cessait et renvoyait une erreur au bout de quelques temps. Nous n'avons pas réussi à régler ce problème durant cette séance, mais il est évident qu'il faut rapidement y remédier. En amont, mon binôme ayant imprimé la coque de notre hydroptère, je me suis occupé de retirer les supports à l'aide d'un cutter.



Batterie

Durant le reste de la séance, j'ai ensuite intégré la batterie au système de notre hydroptère.

Premièrement, je l'ai simplement branché à la carte Arduino du système. Néanmoins, bien que fonctionnelle, la batterie ne fournit pas suffisamment de tension pour le moteur. J'ai donc utilisé un adaptateur me permettant de directement intégrer la batterie au circuit sans la brancher à la carte Arduino pour permettre une meilleure distribution.

J'ai donc réussi à faire en sorte que la batterie alimente en priorité le driver, mais le moteur n'est plus alimenté malgré cela. Il faut donc que je règle rapidement ce problème.