

Introduction

Durant cette séance, je me suis occupé d'avancer la coque de notre hydroptère, et j'ai essayé de résoudre les problèmes que nous avons rencontré.

Durcissement de la coque

La coque de notre hydroptère étant imprimé, je me suis occupé de la coller et de la durcir avec de la résine d'époxy, 2 jours avant la séance 7. J'ai donc préparé un mélange à base de résine d'époxy et d'un durcisseur, je l'ai ensuite étalé sur la coque de l'hydroptère, ainsi que sur la dérive.

Il a fallu attendre que le mélange durcisse avant de poser une deuxième couche. Ainsi, lors de la séance 7, je me suis occupé d'étaler une deuxième couche du même mélange sur la coque et la dérive de l'hydroptère.



Problèmes liés à la transmission

En faisant des tests avec mon binôme, nous nous sommes rendu compte que la transmission entre l'émetteur de la manette et le récepteur de l'hydroptère ne fonctionnait plus du tout.

Sous l'avis d'un professeur, nous avons mesuré le courant qui arrivait au dispositif nr24l01 (le récepteur).

J'ai donc effectué les mesures, et trouvé que le courant arrivant au dispositif était de 0.6mA alors qu'il devrait recevoir bien plus.

J'ai donc réalisé un pont diviseur de tension dans le circuit de notre système afin de palier ce problème. Le courant arrivant à ce dispositif après cela était de 4,8mA, ce qui était bien mieux.

Malheureusement, les tests ne fonctionnaient toujours pas, et il devient de plus en plus urgent de trouver une solution.

La fin de séance étant proche, j'ai décidé de rapidement réorganisé les fils de notre circuit qui était assez en désordre, afin de faciliter les prochaines manipulations.

