

Introduction

Durant cette séance, je me suis occupé de la transmission, ainsi que de la conception de la manette avec mon binôme.

Transmission

Pour mettre en place la transmission, j'ai travaillé avec mon binôme. Pour ce faire, tandis que j'avais le code concernant le récepteur, mon binôme avait celui concernant l'émetteur. Ainsi, nous avons réglé la radio sur laquelle nous allions envoyer les requêtes.

Mon binôme envoyait ensuite un chiffre et je vérifiais si le récepteur recevait ce chiffre. Une fois cette tâche réalisé, j'ai donc simplement implémenté dans le code une partie dictant les actions à réaliser en fonction du chiffre que le récepteur reçoit, ce qui donne :

- si le récepteur reçoit 1, le moteur s'allume.
- si le récepteur reçoit 2, le moteur s'éteint.
- si le récepteur reçoit 3, les servomoteurs s'orientent pour tourner à droite
- si le récepteur reçoit 4, les servomoteurs s'orientent pour tourner à gauche

Il m'a ensuite juste suffi de connecter le récepteur au reste du circuit et vérifier que les actions soient bel et bien réalisées, ce qui fut le cas.

Manette

Puisque nous avons la transmission, on pouvait finalement réaliser la manette. Je me suis occupé de souder les câbles nécessaires aux joysticks nécessaires pour notre manette, mon binôme a donc ensuite pu connecter les joysticks et modifier le code de l'émetteur pour qu'ils nous suffisent de bouger le joystick pour envoyer une requête au récepteur.

Mon binôme ayant découpé des planches en bois servant de bases pour la manette, je l'ai aidé à fixer les planches dans le laboratoire de fabrication, à l'aide de la perceuse.

Nous avons ensuite placé les vices et les entretoises pour finalement obtenir la base de notre manette.

