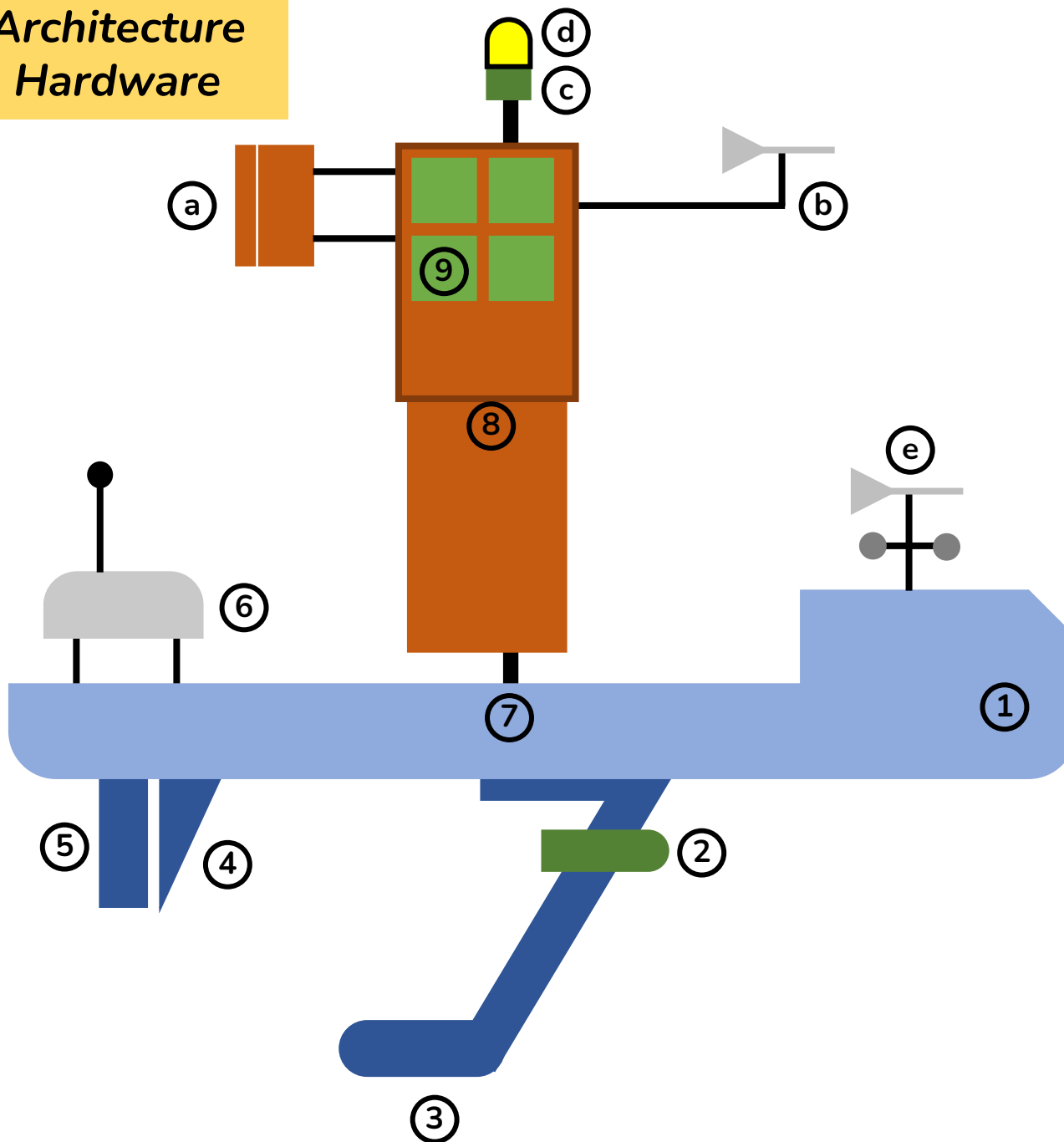
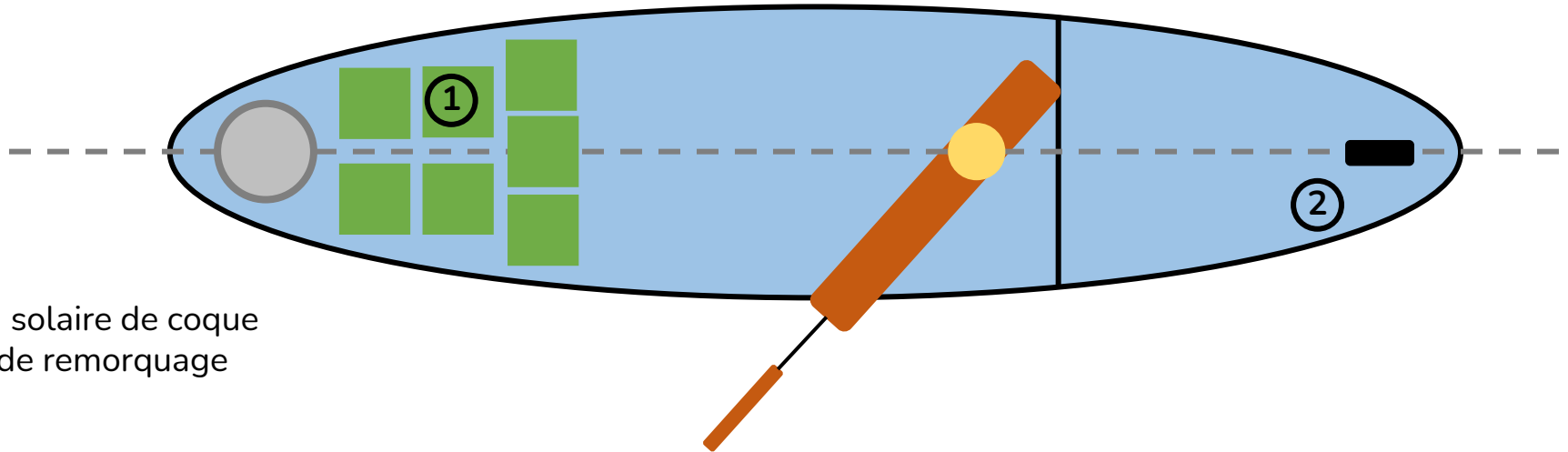


Architecture Hardware



- 1 : Coque optimisée pour la vitesse, un fort couple de redressement, faiblement ralentit par les vagues, solide pour résister à une collision, un échouage et les vagues
- 2 : Moteur électrique en cas de pétrole / situation critique
- 3 : Quille qui s'attache au pied de mat pour soulager les contraintes de la coque. Inclinée pour passer des obstacles
- 4 : Protège safran inclinée pour ne pas trainer de déchets / algues
- 5 : Safran suffisamment grand pour donner un bon effort de commande dans les petites vitesses
- 6 : Case à équipement externe : AIS, Satellite, GPS. Contient une batterie de secours pour partager la position du drone
- 7 : Mat en carbone pour que la flexibilité le rende plus résilient en cas de choc violent dans les vagues. La voile tourne librement selon une amplitude de 180° (bloqué pour le portant) mais peut dépasser cette limite en cas de choc (loquet qui se déverrouille pour éviter la casse)
- 8 : Voile rigide coulissante pour s'adapter au vent
- 9 : Panneau solaires
- A : Aileron de commande de l'angle de la voile. naturellement (aileron droit) la voile à la bonne incidence.
- B : Girouette
- C : Caméra pour éviter les obstacles
- D : Feu de position
- E : Girouette de coque (redondance) et anémomètre

Architecture Hardware



- 1 : Panneau solaire de coque
- 2 : Crochet de remorquage

Architecture Electronique

↔ Echange d'énergie et de données

Système voile

- Moteur de prise de riz
- Moteur aileron
- Panneau solaire
- Girouette
- Encodeur magnétique de la position de la voile

Système communication

- Module communication satellite
- Module GPS
- Module GSM
- Module communication courte portée
- Batterie de secours (non rechargeable)
- Protection contre les surcharges de l'alimentation

Système navigation

Hémisphère Gauche

- Batterie plomb
- Panneau solaire
- IMU, Magnétomètre
- GPS
- Ordinateur de bord

Hémisphère Droit

- Batterie plomb
- Panneau solaire
- IMU, Magnétomètre
- GPS
- Ordinateur de bord

Partage des données capteur

* Aucun des deux hémisphère utilisent les mêmes références de composants. Ils ne sont pas dans les mêmes compartiments étanches et sont isolés électriquement.

Ressources partagées

Direction :

- Encodeur Magnétique
- Potentiomètre
- Moteur DC
- Moteur brushless

Propulsion :

- Moteur électrique

Capteur :

- Girouette, Anémomètre

Système anti collision

- Caméra
- AIS et Ordinateur de Computer Vision