|  |  |
| --- | --- |
| **Ce qui a été fait** | **Les problèmes survenus** |
| Structure :  - Rajout de barre pour éviter que les hélices touchent le sol, sur le système de pivot  -  -  Electronique :  - Schéma vérifié  - Lien entre voie et commande sur la télécommande  - Recharge de la batterie  Stabilisation caméra :  -  -  -  -  Programmation :  - Test du programme de contrôle manuel  - Création d’une fonction pour tester les entrées de l’arduino (venant du récepteur)  -  - | Structure :  -  -  -  Electronique :  - Voltage trop bas -> non reconnu par le chargeur en 3S  -  -  Stabilisation caméra :  -  -  -  -  Programmation :  - Aucun communication entre le récepteur et l’arduino  -  -  - |
| **Solution proposé** | **Matériel manquant** |
| Structure :  -  -  -  Electronique :  - Charge en 1A, et auto volts, relancé 2 fois comme une 2S. Puis enfin reconnu comme une 3S (11,1V) -> Quasiment totalement chargé  -  -  Stabilisation caméra :  -  -  -  -  Programmation :  - Il faut utiliser les ports ANALOGIQUE  - Mais il faut surtout pouvoir lire un signal PWM ! -> faire le prog  -  - | Structure :  -  -  -  Electronique :  -  -  -  Stabilisation caméra :  -  -  -  -  Programmation :  -  -  -  - |

**Bilan du 26-03-2014**

|  |
| --- |
| **A faire la séance prochaine** |
| Structure :  -  -  -  Electronique :  - Faire/Vérifier l’équilibrage de la batterie. FAIT pour les 2 baterries  -  -  Stabilisation caméra :  -  -  -  -  Programmation :  - Ressayer le prog modifié  - Kalman  - Commencer un programme sous Processing  - Lire un signal PWM !  - |

**Globalement :**