

Fender Ethan

Date : 10/01/2019

Rapport de séance

Choses effectuées :

-J'ai testé la communication rf 433MHz qui semblait être plus adaptée que la bluetooth pour des communications supérieures à dix mètres.

Malheureusement après mon propre test et celui d'un collègue de la classe, nous avons remarqué que la communication par le module 433 MHz contenait trop d'interférence pour transmettre un message clair.

Il faudra donc s'en remettre au module bluetooth qui reste fonctionnel avec une distance amoindrie cependant.

-J'ai aussi peaufiné les servomoteurs, en leurs rajoutant une fonction de freinage (en utilisant la force de l'eau) .

J'ai dû reconfigurer le code des servos sous la bibliothèque ServoTimer2 pour éviter les interférences avec la communication rf.

Le seul problème que j'ai eu a été de comprendre que sous la bibliothèque ServoTimer2 la fonction servo.write() prend comme argument uniquement des microsecondes et non pas des angles comme Servo.

Aussi j'ai eu quelques problèmes de branchement avec la plaque d'essai dont certains ports semblent avoir grillé.