

Fender Ethan

# Rapport de séance

Date : 13/12/2019

Lieu : Polytech Nice-Sophia

Durée : 3h

## 1. Objectifs de la séance

-Construire le code des servomoteurs pour l'inclinaison des deux gouvernails et donc la direction que prendra le bateau.

## 2. Mon avancement

Les codes ont été fait, j'ai aussi incorporé le code bluetooth en essayant de garder un code aussi générique que possible pour pouvoir en tout temps modifier les angles minimums et maximums d'inclinaisons et les I/O des servomoteurs. Puis j'ai testé mon code avec un servomoteur.

Lorsque le bateau avancera les safrans recevront un signal de 1,5ms ( position 90°) en alignement avec le bateau. Cette valeur sera modifiée selon la direction voulue.

## 3. Problématiques rencontrées

Une des problématique à laquelle on peut s'attendre est une marge d'erreur :

- Entre les deux servomoteurs
- Lors du placement des safrans et de leurs inclinaisons originelles

## 4. Décisions prises

Pour contrer ces problèmes nous calculerons nous -mêmes cette marge d'erreur puis nous adapterons le code.