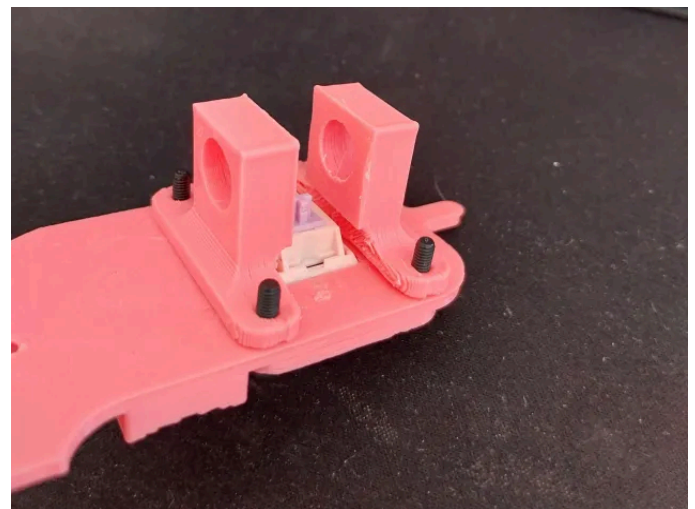
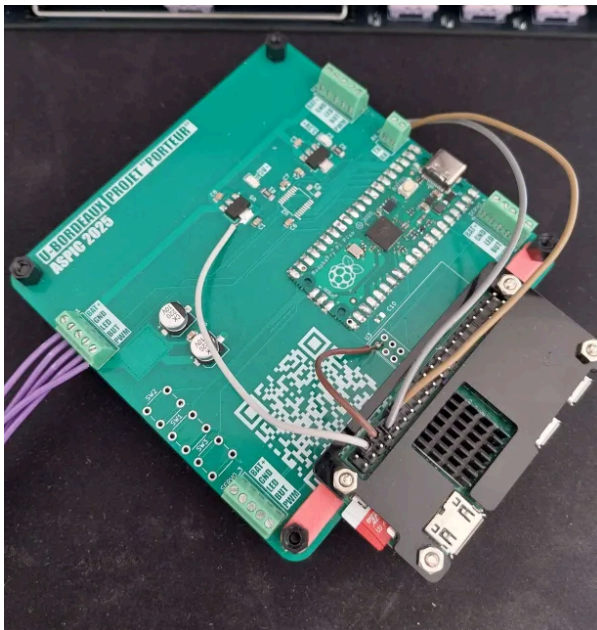
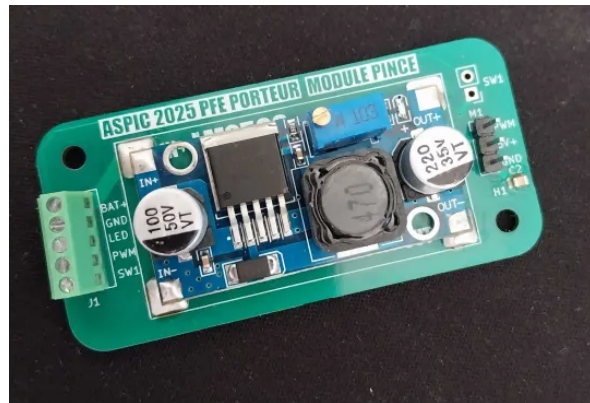
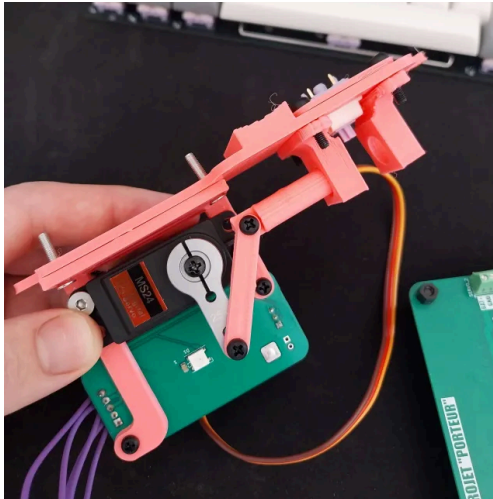


Rapport semaine 4 PFE “Porteur”

PARTIE ÉLECTRONIQUE / PCB :



Ci-dessus les avancements fait pour cette semaine, nous avons les deux parties imprimées en 3D pour tenir les tello accrochés à la nacelle, le module pour la pince, ainsi que le PCB pour le PiPico

PARTIE PROGRAMMATION / AVANCEMENT:

Pour la partie sur le Tello, nous avons affiné une démonstration qui en pratique montre que le projet fonctionne. Nous avons pu accrocher le drone à un tube PVC qui simule la nacelle sur laquelle le drone serait accroché, tous les composants connectés (le PiPico, le module de contrôle de la nacelle, le bouton de présence de drone, et le drone), et la démonstration consiste en une commande envoyé au PiPico pour déployer les drones, le PiPico donne l'ordre au module de la pince, et le drone comme prévu et lâché de la pince, et automatiquement reçoit l'ordre de se mettre à voler en l'air, d'avancer et puis d'atterrir. Une vidéo de démonstration est disponible sur le site du projet.