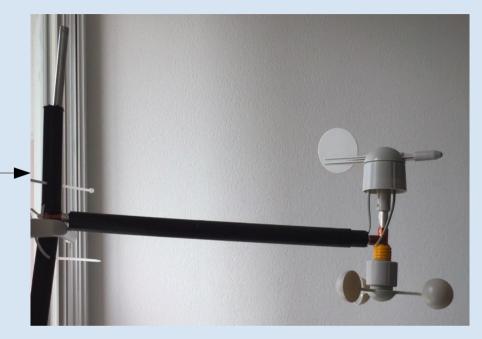
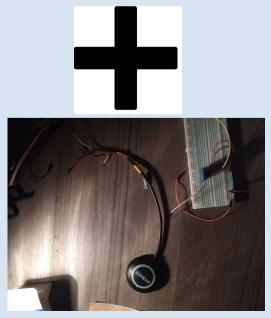


# Montage du Smart-Sailing







## RÉALISATION

**ETAPE1**: -Avec un smartphone rentrer le cap de l'axe du parcours.

**ETAPE2 : -**Avec le matériels utilisé déduire le cap Vent Réel.

ETAPE3 : -Comparer le cap de l'axe de parcours au cap du vent réel.

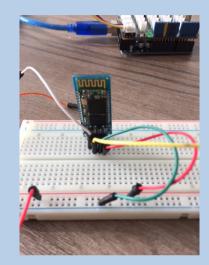
**ETAPE4:** -Renvoyer un message sur le smartphone qui donne l'amure(tribord ou babord) du bord rapprochant(le bord proche de l'axe du parcours).

# ÉTAPES 1-4

#### J'ai utilisé:

### -un module Bluetooth HC-06:

Me permet d'associer ma carte Arduino au téléphone.



### -MIT App Inventor:

Ce qui nous permet de faire l'input de l'axe du parcours.

Et d'afficher l'amure du bord rapprochant.





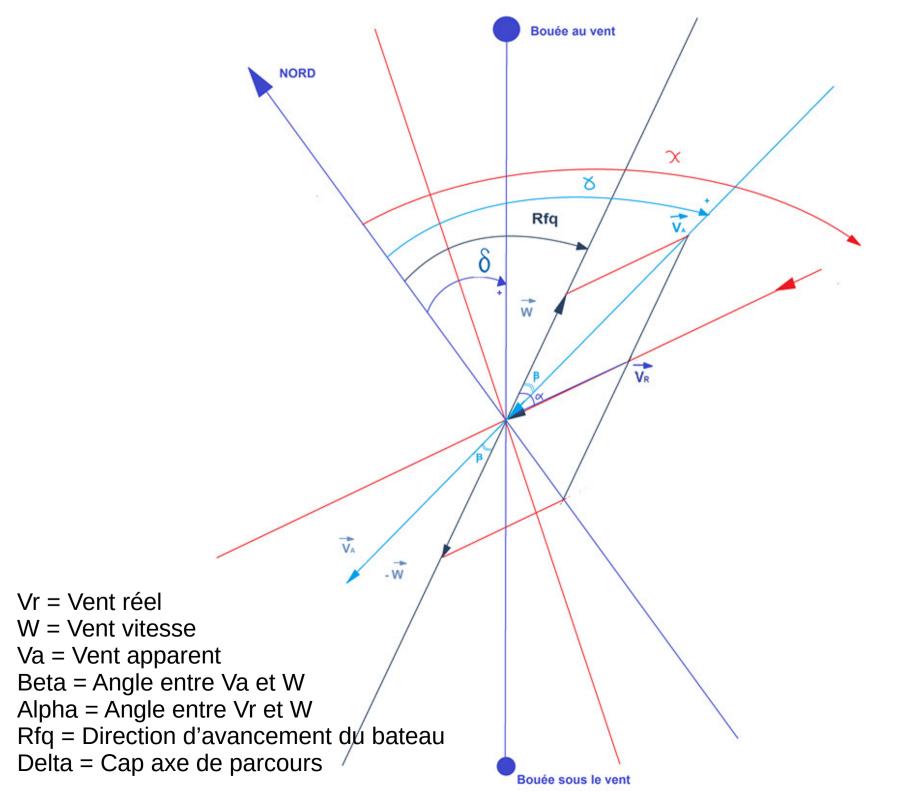






## ÉTAPES 2-3

- -Cette étape était l'étape la plus exhaustive.
- -J'ai mis beaucoup de temps à trouver les bonnes formules.
- -Pour déduire le cap du vent réel, il fallait utiliser trois vecteurs: Le vent vitesse Le vent apparent Le vent réel
- -Un schéma explicatif sur le diapo d'après.



on chenife VR t ensuite on déduit a

an a  $VR = [VA^2 + VV^2 + 2.VA.VV.cos(\beta)]$  (i confirman)

et  $\alpha = ancor \left( \frac{VA \cdot cos(B) - VV}{VR} \right)$ 

## Conclusion

### PLUS:

- -Manipulation d'outils différent
- -Résolution de problèmes diverses
- -Combiner le travail à la passion du sport

### **MOINS:**

- -Organisation
- -Test du Smart-Sailing sur l'eau
- -Optimisation du code