PARTIE MECHANIQUE CONCENANT LE DRONE

1. Guide de montage du drone

Etape 1 : sur la plaque centrale fixe les bras du drone a l aide d un tourne vice et des vices de taille adapte

Etape 2 : fixé les 4 moteurs sur les différentes aillent.

NB : si les vices ne sont pas de bonne taille ceci risque d endommagé le moteur ce qui affecte sur la stabilité du drone

Etape3 : positionné la carte vole ou carte FC a l aide de petite vice et des entre croise bien fixé de telle sorte quelle ne touche pas le chassie il doit y avoir un espace entre la carte FC et le chassie

Etape 4 : repéré l emplacement des soudures sur la carte FC puis a l aide d un fer à souder connecte les différent fils tel que le fil rouge le noir le fil de signal et le fil vert pour la télémétrie

Etape 5 : soude la camera sur le port entre vidéo puis le vtx sur port la sortie vidéo en suite positionné les différent fils sur le chassie grâce a un ruban a devise

Etape6 : connecte les différents fils sur le moteur ici les dominos permettrons de relie les câble de la carte FC a ceux du moteur en suite pour plus d esthétique fixons les différent câbles qui pendent sur les bras du moteur du drone

Etape7 : fixe le récepteur a l arrière du drone puis installé un récepteur

Etape 8 : fixe les pieds du drone a l aide d un tourne vice et des vices de bonne taille puis les élises sur le rotor du moteur éclectiques grâce a une clef a molette

1. ANALYSE FONCTIONNELS DU DRONE

Nature du drone : drone livreur et prise de vue

1. Bête à corne

Il existe dans le but de livre des colis à un destinataire sans toute fois ce déplacé

b : les éléments du milieu extérieur du drone

* Utilisateur
* Object a livré
* Système de maintenance
* Relief
* Temps d action
* Enteine GPS
* Camera

C : diagramme pieuvre du drone

b : Fonction de service

FS1 : détecté les positions ou l Object doit être livre

FS2 : adapte le drone par rapport au relief c est a ire augmente l autonomie et la puissance pour les zone tubuleuse

FS3 : livraison expresse de l Object par l utilisateur

FS4 : adapte la camera en fonction du type de camera qui doit être itulise

FS5 : maintenances le système de tel sorte que le drone est la quantité d’énergie nécessaire pour livre l Object quel que soit la masse et la distance

FS7 : être réparable démontable entretenue et adapte le drone pour les livraisons par un système de maintenance

FS6 :

e : les différentes fonctions principales

FSp1 : prendre des vue

FSp2 : transporté des Object qui ont une très petite masse

f: grille de remplissages des fonction de service

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Fonction | description | critères | niveau | flexibilité | justification |
| Prise de vue | Prendre les photos et vidéo sur différent angle | Etre muni d une camera option infrarouge | impératif | nulle | Important pour la visibilité nocturne |
| Transport | Transporté les Object d un endroit a l autre | Etre muni d une accroche | Non négociable | nulle | Pour pouvoir transporte les charges |

G : diagramme fats de notre donne

Oriente la camera

caisse

accroche

Transporte les lourdes charges

Livraison

Caméra électronique

Equipe la vision infrarouge

Prendre les photos

Prendre les vue