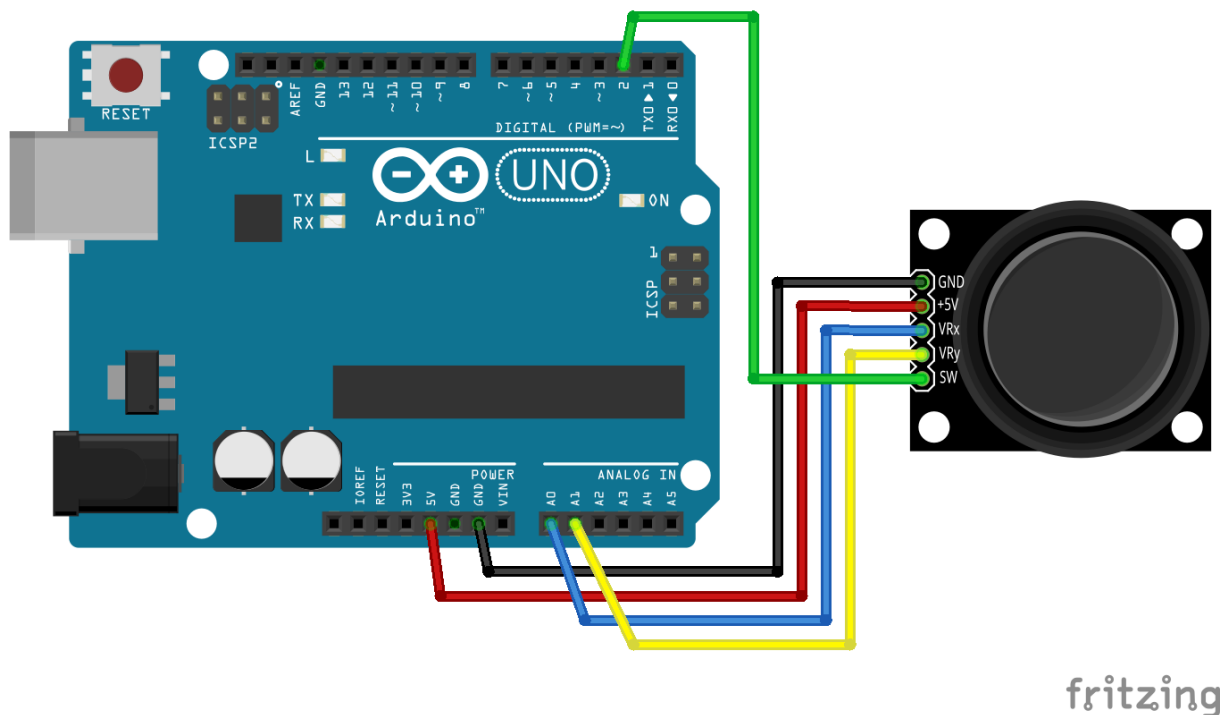


## Rapport séance 1

Pour la première séance, j'ai mis au point un système capable de récupérer les valeurs x et y de la position du joystick. Ce système fonctionne grâce à un code et branchements existant sur internet mais aménagé pour notre projet.



0  
X(de 0 à 1023)

Le repère du joystick est d'origine( 0,0).

Le centre du joystick est en (512,512) environ car beaucoup d'imprécisions.

Y(de 0 à 1023)

Les coordonnées obtenues sont codées sur 8 bits (de 0 à 1023), or on s'est aperçu que pour envoyer les signaux il fallait les convertir de 0 à 255.  
(\*1023.0/255)

On utilise un module HC-12 pour envoyer les coordonnées sur la carte Arduino qui sera sur le bateau.

On a soudé une antenne sur les 2 modules HC12 sur les cartes Arduino et on a réussi à les faire communiquer entre elles et échanger des informations.

Toutefois, nous n'avons pas réussi à récupérer les coordonnées envoyés pour les utiliser sur l'autre carte arduino.

## Conclusion :

Joystick opérationnel

Communication réussie

Manque à récupérer les données.