**Architecture commande moteurs**

* **PC Sea Control :** Permet d’envoyer la commande radio à la pi depuis un ordinateur (le mac)
* **radio\_publisher.py :** Noeud ROS qui reçoit la commande Radio et qui la publie sur le topic “radio” <https://github.com/Epsichaos/mantOS/blob/master/src/manta/scripts/old/radio_publisher.py>
* **raspberry\_motor\_command\_node.py :** Noeud ROS qui s’abonne au topic “radio”, qui récupère les commandes envoyées, qui les traduit en commande moteur et les publie sur le topic “command\_motors” <https://github.com/Epsichaos/mantOS/blob/master/src/manta/scripts/old/raspberry_motor_command_node.py>

*Comment on transmet ça à l’Arduino ? Mystère ?*

À quoi servent les fichiers HeadingController.cpp et heading\_control.cpp ? C’est de la merde ?

* **heading\_control.cpp :** <https://github.com/Epsichaos/mantOS/blob/master/src/manta/src/heading_control.cpp>
* **HeadingController.cpp:** <https://github.com/Epsichaos/mantOS/blob/master/src/manta/src/HeadingController.cpp>