

# Bateau amorceur

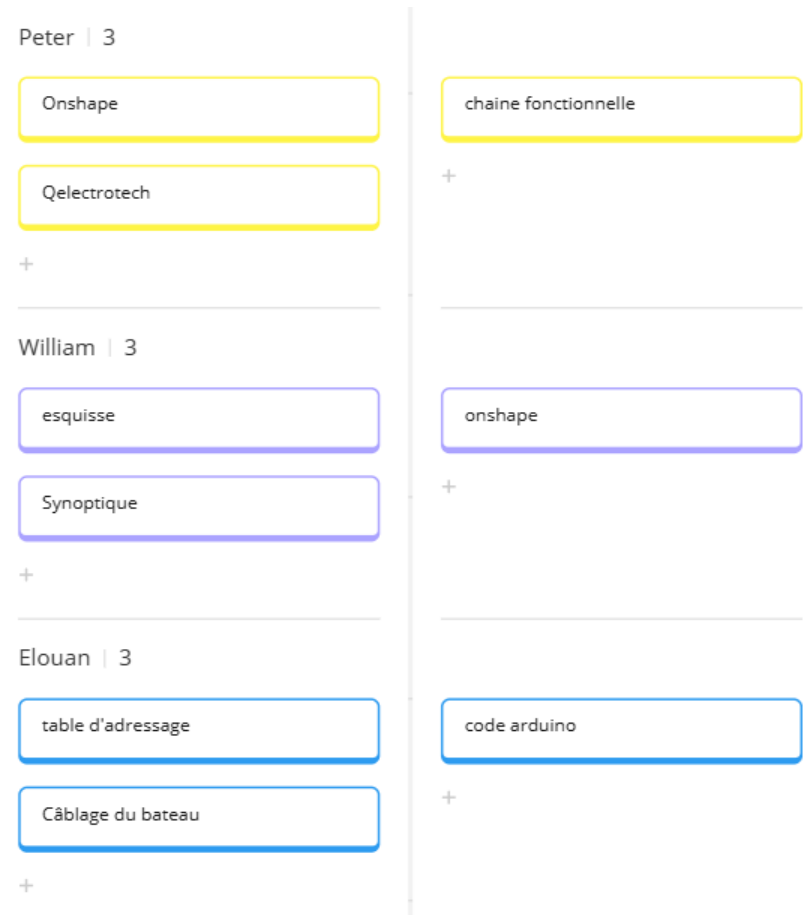
PROJET  
1STI2



# Sommaire

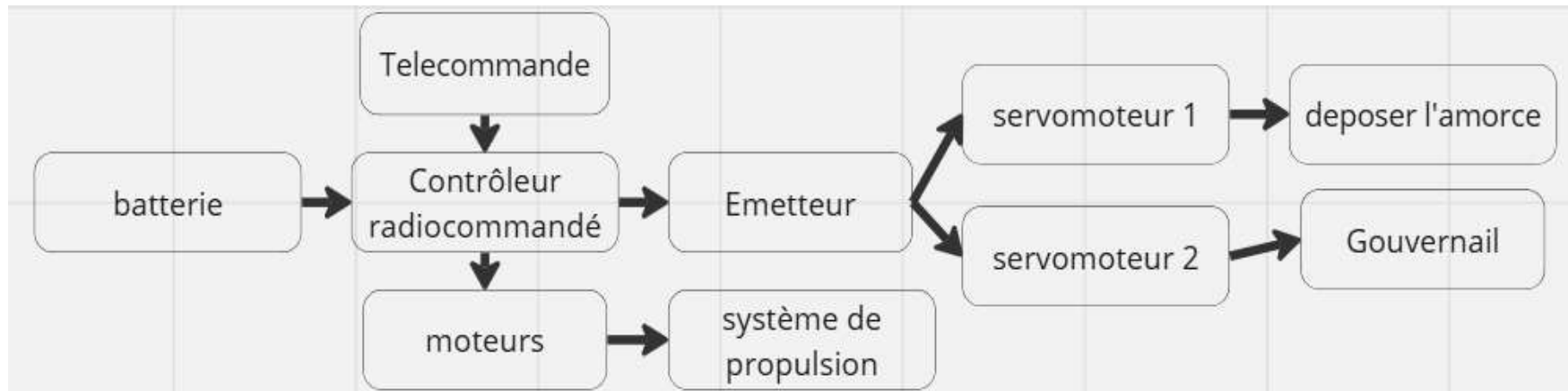
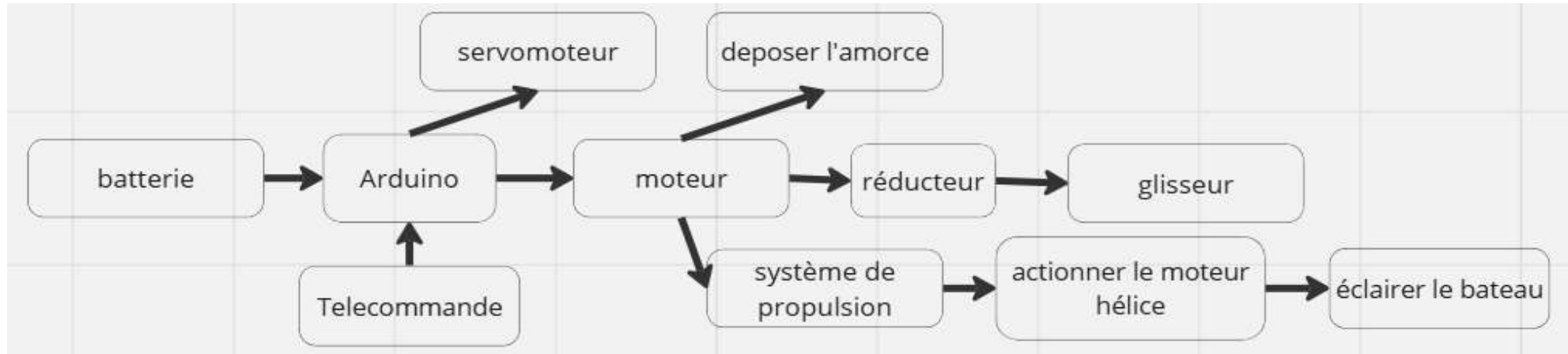
- Le synoptique avec répartition des tâches
  - Croquis + vue en 3D + assemblage des pièces
  - Répartition des tâches
  - Partie de William
  - Partie de Elouan
  - Partie de Peter
  - Conclusion
-

# Répartition des tâches

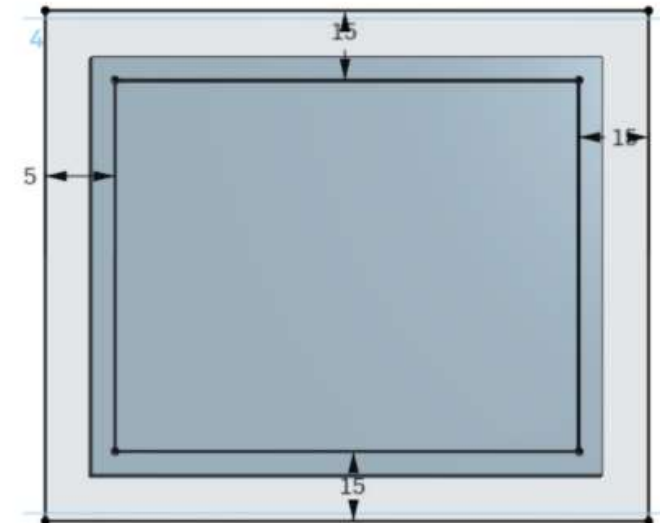
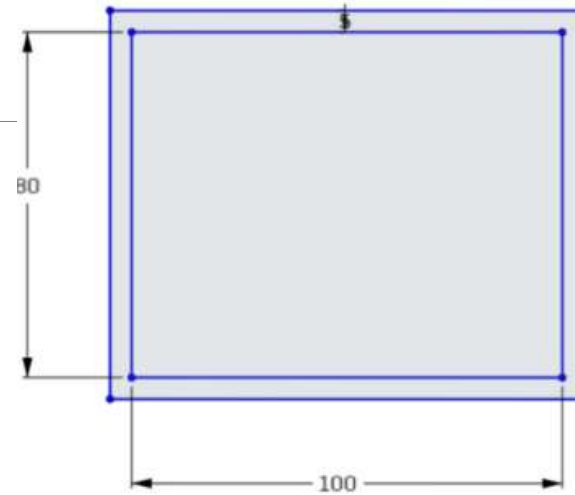
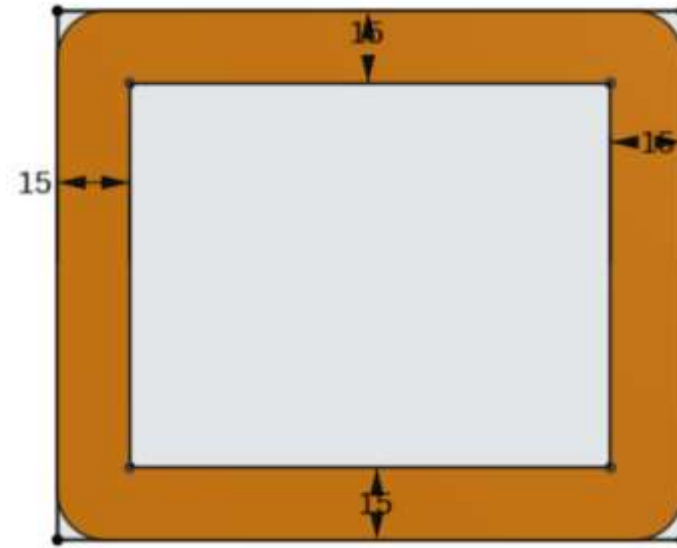
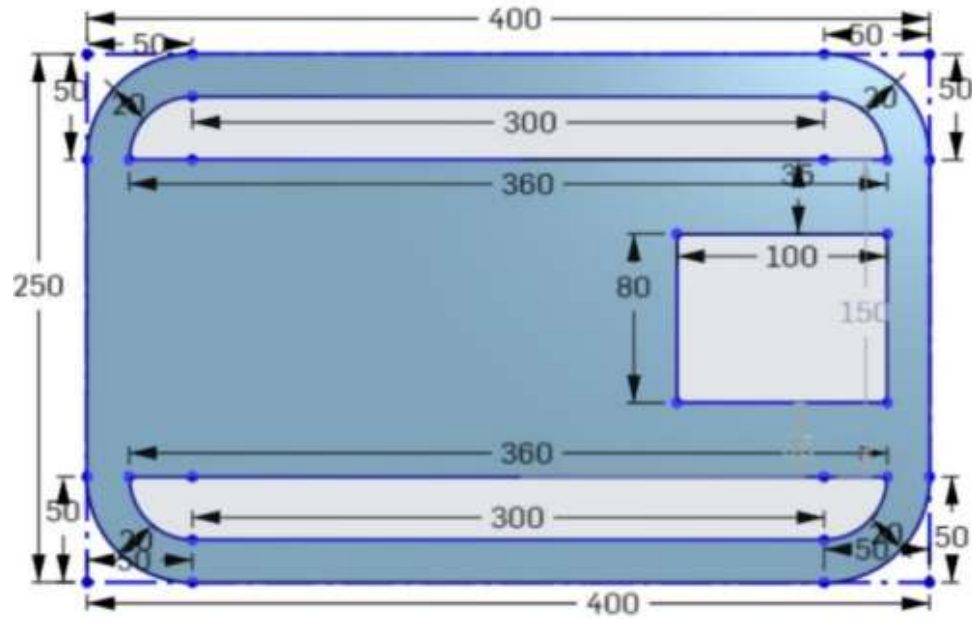


# Partie de WILLIAM

## Synoptique

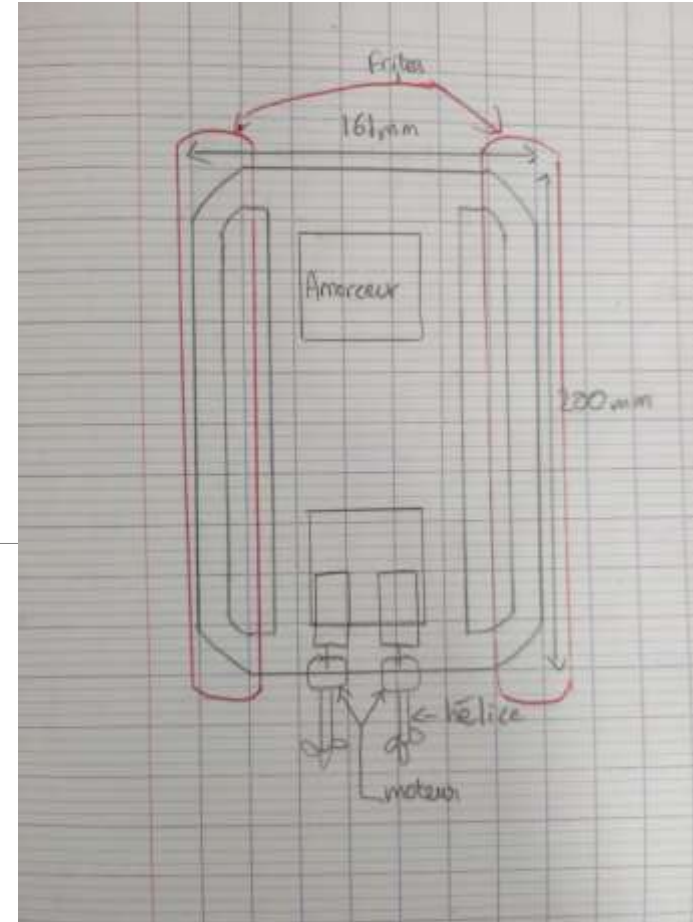
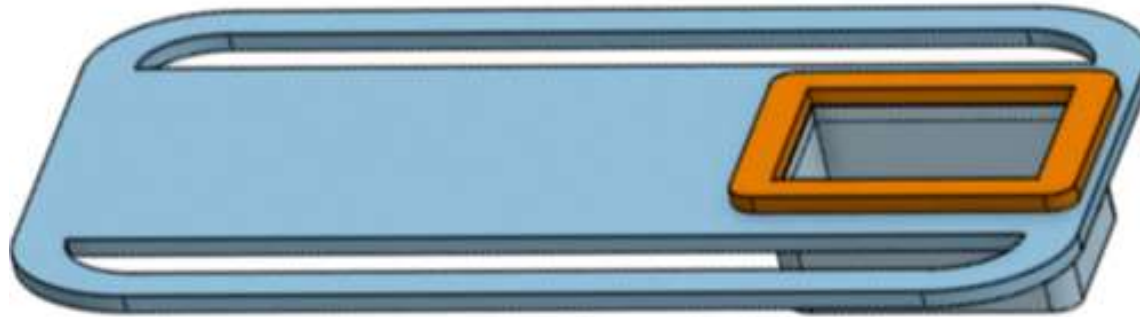


# Partie de WILLIAM Onshape



# Partie de WILLIAM Onshape

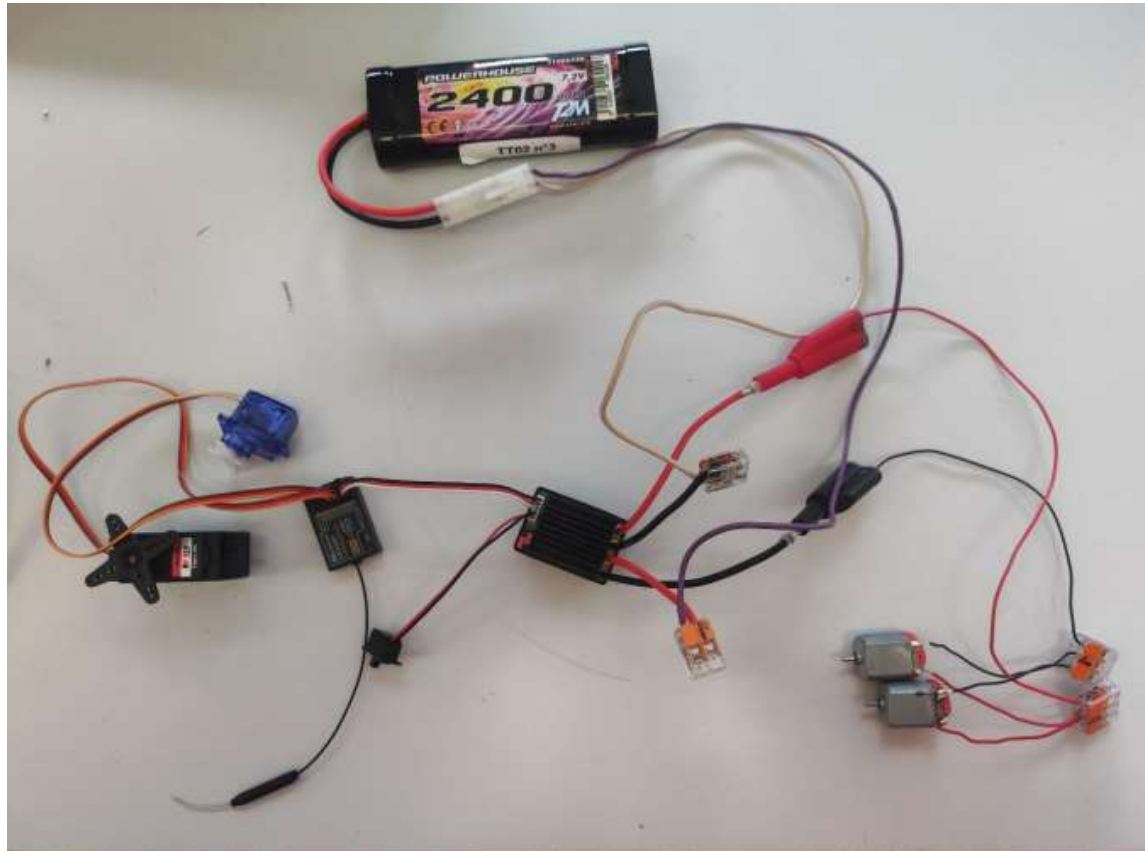
Esquisse :



# Partie de Elouan

## Liste des composants

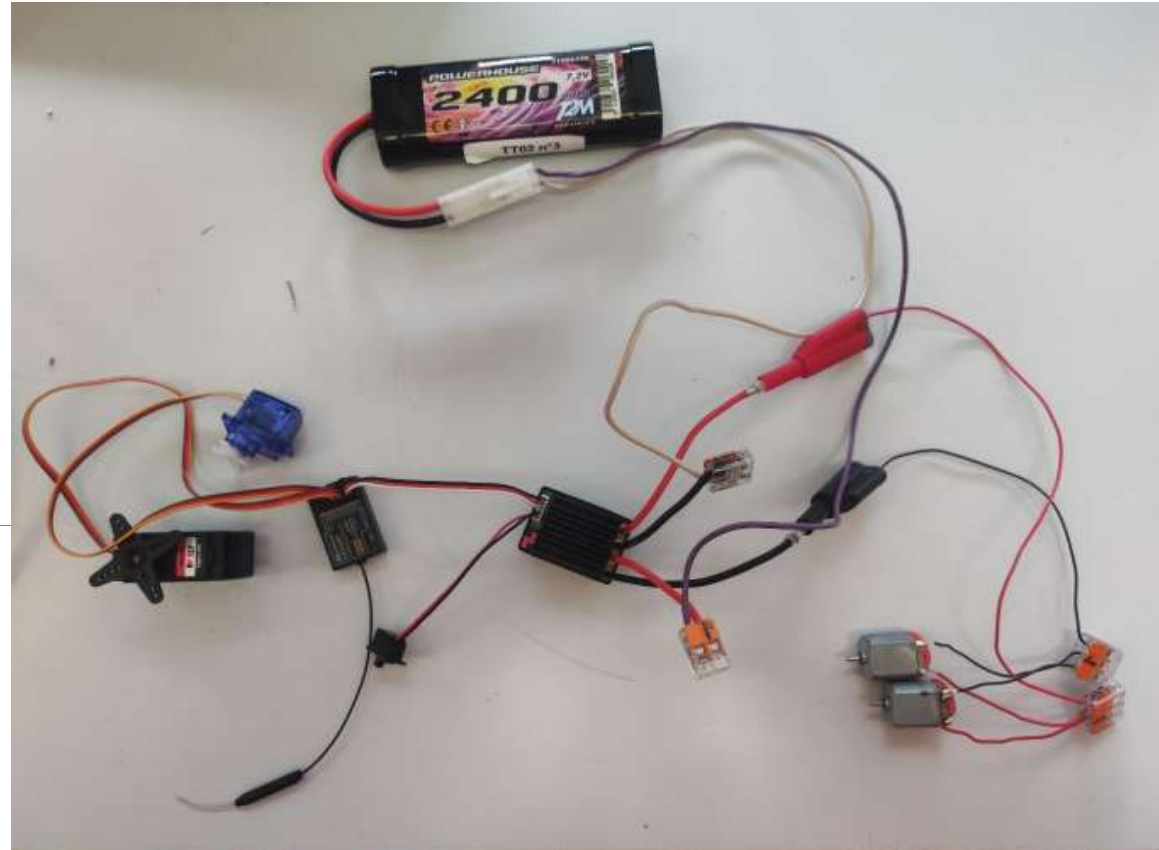
Matériel( nomenclature )		
Carte arduino		Exécuter le programme pour réaliser les interactions entre les différents équipement
servomoteur 1		Ouverture + fermeture de la trappe qui donne la nourriture
servomoteur 2		Contrôle le gouvernail
Batterie lithium		Alimentation principal
Contrôleur radiocommandé		Assure le fonctionnement des moteurs à distance
telecommande		pilote le bateau
Hélice		Assure la propulsion du bateau
moteur		Propulsion des hélices
led		éclairer le bateau
Emetteur		Assure le fonctionnement des servomoteurs + appairer à la télécommande



# Partie de Elouan

## Table d'adressage

nom		description	adresse
servomoteur		Ouverture + fermeture de la trappe qui donne la bouffe	Emetteur
moteur		Fais avancer ou reculer le bateau	Contrôleur radiocommandé
telecommande		pilote le bateau	Radio-fréquence
contrôleur radiocommandé		Permet de régler la vitesse et le moment d'un moteur électrique en faisant varier sa fréquence et la tension	Batterie
Emetteur		Envoie les signal d'information aux servomoteurs	Contrôleur radiocommandé



# Partie de Elouan

## Algorigramme

---



# Partie de Elouan Code

```
1  #include <Servo.h>
2
3  #define moteurGauchePin 9
4  #define moteurDroitPin 10
5  #define servoPin 5
6
7  Servo servo;
8  int vitesseMoteur = 150;
9  void setup() {
10
11     pinMode(moteurGauchePin, OUTPUT);
12     pinMode(moteurDroitPin, OUTPUT);
13     servo.attach(servoPin);
14 }
15
```

```
16 void loop() {
17     avancer();
18
19     delay(5000);
20     larguerAmorce();
21
22     delay(3000);
23     reculer();
24 }
25
26 void avancer() {
27     digitalWrite(moteurGauchePin, HIGH);
28     digitalWrite(moteurDroitPin, HIGH);
29 }
30
31 void reculer() {
32     digitalWrite(moteurGauchePin, LOW);
33     digitalWrite(moteurDroitPin, LOW);
34 }
```

# Partie de Peter

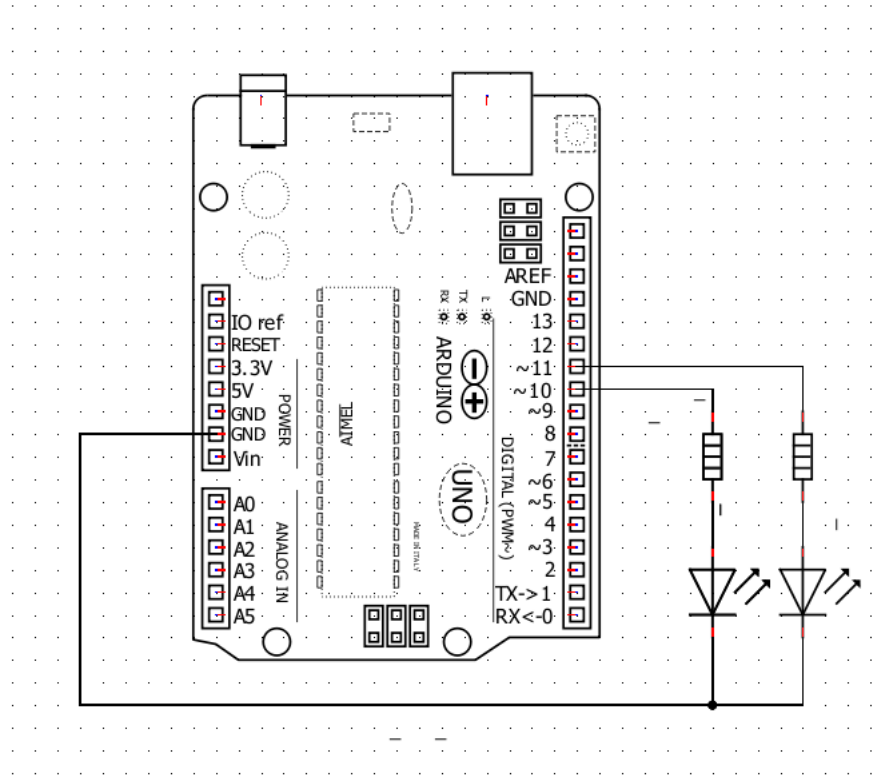
## Table d'adressage

Table d'adressage

nom	description	adresse
LED 1	Led qui s'allume quand le bateau est en mouvement	Broche ~10
led	éclairer le bateau en cas de problème	Broche ~11

# Partie de Peter

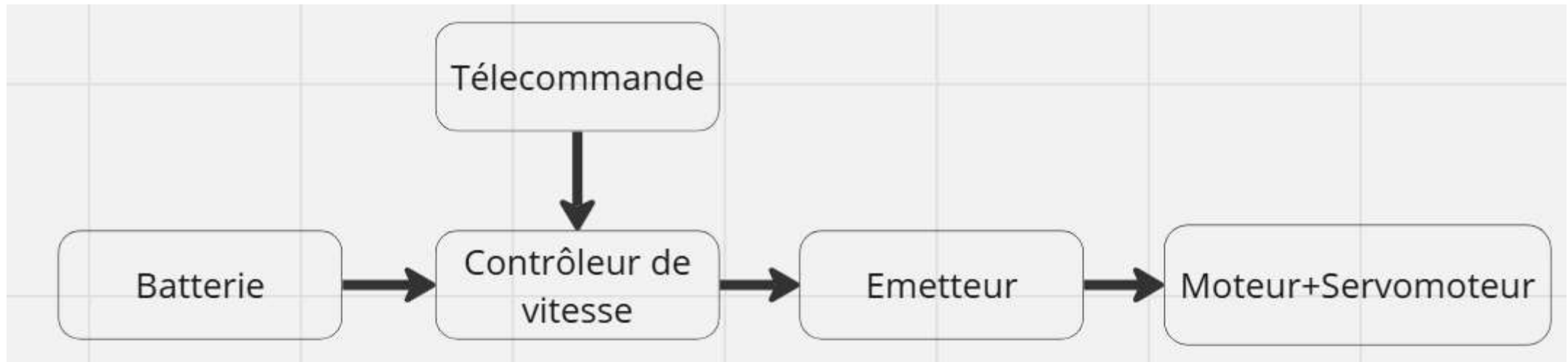
## Schema Qelectrotech



# Partie de Peter

## Chaine fonctionnelle

---



# FIN

---

