

RAPPORT SÉANCE 4

Pour cette 4e séance, je devais tester le code qui permet de commander la voiture à distance.

Mais avant ça nous avons tout d'abord réparé la petite roue qui se trouvait à l'arrière de la voiture car elle n'était pas très bien collée et s'est détachée.

Puis j'ai aidé Anaïs à organiser et placer correctement les câbles de la voiture.

Je suis ensuite passée au programme et je l'ai testé avec notre voiture.

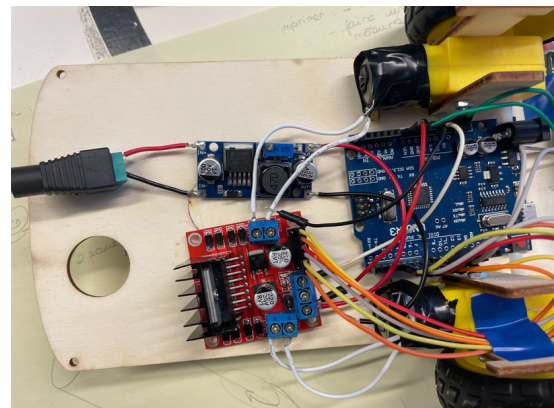
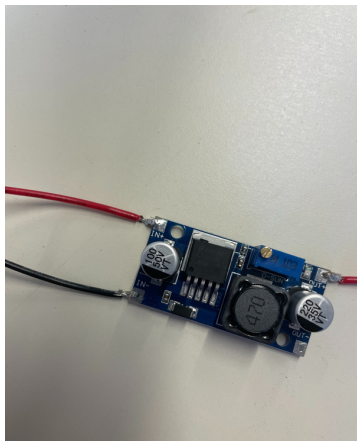
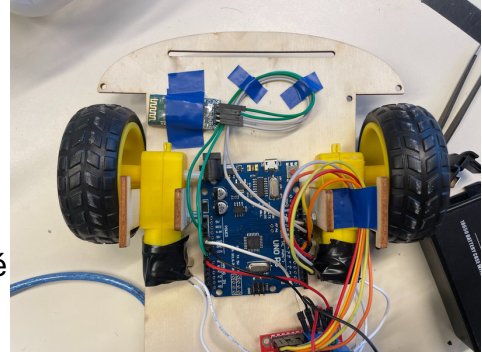
Cependant, j'ai rencontré plusieurs problèmes.

Le programme ne voulait pas fonctionner correctement et les moteurs mettaient du temps à réagir lorsque je voulais changer de direction avec le joystick. J'ai essayé de chercher où était l'erreur dans mon programme mais je ne trouvais pas.

Ce programme a pris plus de temps que prévu et je commençais à prendre du retard sur le planning. On a donc décidé avec Anaïs de ne plus utiliser un joystick mais des flèches à la place pour contrôler la voiture, ce qui est beaucoup plus simple à coder.

Ensuite, comme nous utilisons des batteries en lithium pour alimenter la voiture, les roues tournent beaucoup trop vite pour ce que l'on veut faire. Donc j'ai récupéré un module de convertisseur DC-DC qui va me permettre de convertir la tension d'entrée, qui est plutôt élevée, en une tension de sortie plus basse. On va donc pouvoir contrôler la tension que nos moteurs vont recevoir.

Avant de le brancher aux moteurs et à la carte arduino, j'ai soudé les fils au module.



J'ai aussi fait le programme pour le canon. Au tout début on voulait modifier, par bluetooth, nous même la vitesse des moteurs dans le canon pour contrôler la puissance à laquelle les balles sont éjectées, mais pendant notre oral de 10 min, le professeur nous a dit que c'était peut être mieux d'avoir une vitesse fixe.