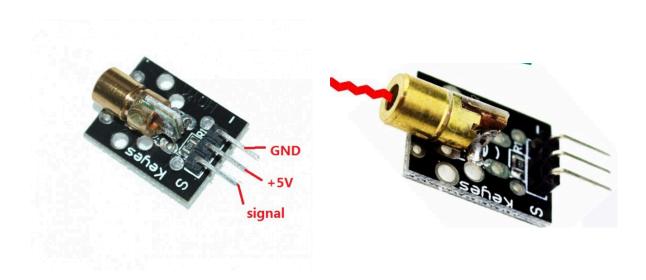
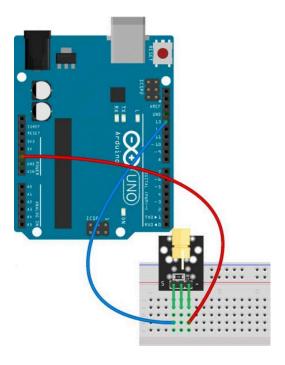
Rapport Séance 7 :

Lors de cette séance, je me suis d'abord occupé du laser que l'on comptait mettre sous la tourelle afin de mieux savoir où l'on vise.

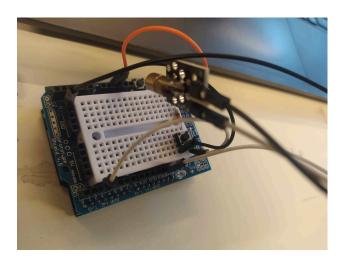
Le module utilisé est celui-ci :



J'ai d'abord voulu vérifier qu'il marchait bien en faisant ce montage sans utiliser la branche 5v (avec la petite platine d'essai) :



Le laser fonctionnant, j'ai voulu rajouter un bouton poussoir (avec une résistance) afin de pouvoir l'allumer et l'éteindre manuellement à chaque début ou fin d'utilisation (Pour l'instant sans utiliser la branche 5v).



Code:

```
const int boutonPin = 2;
const int laserPin = 13;

int etat;
int etatavant = LOW;

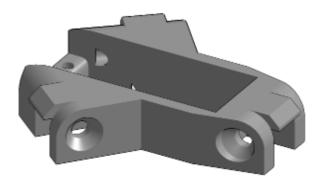
void setup() {
  pinMode(boutonPin, INPUT);
  pinMode(laserPin, OUTPUT);
}

void loop() {
  etat = digitalRead(boutonPin);

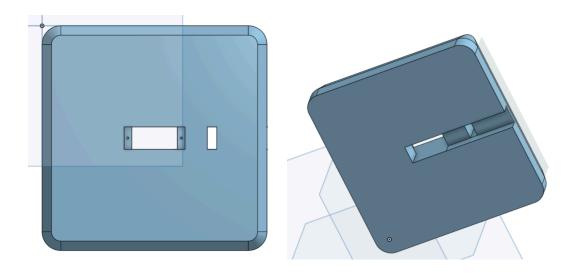
if (etat == HIGH && etatavant == LOW) {
  digitalWrite(laserPin, !digitalRead(laserPin));
  delay(50); // Délai pour éviter les rebonds du bouton
}

etatavant = etat;
}
```

Comme nous avions prévu de fixer la tourelle sur une deuxième plateforme du tank, nous devions changer la base à savoir le trépied que nous avions imprimé.



Cette pièce était la base qui contenait le servomoteur pour des rotations horizontales au centre et les 3 pattes du trépied. Elle est assez petite donc j'ai voulu avoir dans la pièce que j'ai modélisé une plus grande surface que je compte coller sur la plateforme pour plus de stabilité.



Les trous servent à faire passer les câbles soit par le bas soit par le haut.

Vers la fin de la séance nous avons pu mettre en marche le tank à partir du téléphone, mais une fois de plus la pièce qui posait problème au niveau de la roue motrice a fait que la chenille s'est détachée une fois de plus.

Pour conclure, cette séance n'a pas été productive une fois de plus, il nous reste pas mal de choses à faire donc on s'inquiète surtout que la prochaine séance est la dernière.