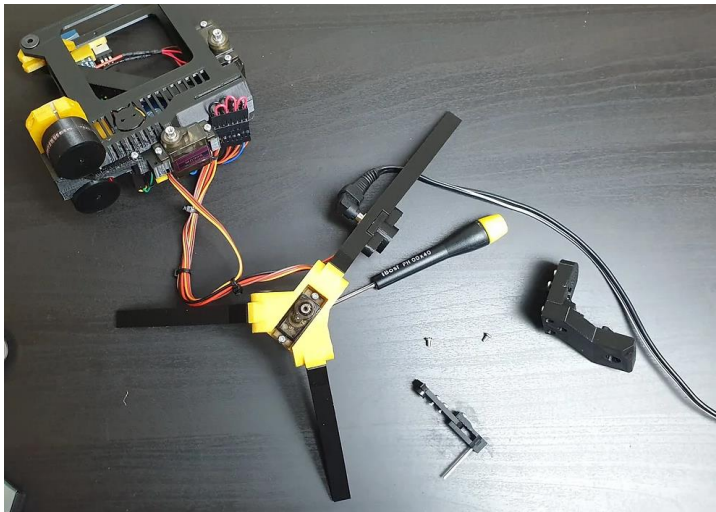


Rapport 5

Au cours de cette séance, j'ai poursuivi le câblage de la tourelle en connectant tous les capteurs à la carte Arduino Nano, notamment le récepteur Bluetooth et le potentiomètre. J'ai rencontré quelques problèmes, tels que des résistances avec des valeurs inappropriées – j'avais besoin de 640 ohms, mais j'ai dû les remplacer par des résistances de 630 ohms. De plus, j'ai interconnecté les différents moteurs, finalisant ainsi le câblage de la tourelle, bien que cela ne soit pas encore très soigné. Cependant, je prévois de le ranger lors de la prochaine séance.



Par ailleurs, mon collègue Hedi a fabriqué la plateforme pour le tank, mais la colle utilisée ne suffisait pas à la maintenir en place. J'ai eu l'idée de fixer la plateforme à l'aide de petites vis, bien que cela ait été un peu compliqué car la super glue était déjà partiellement sèche. Malgré cela, j'ai réussi à visser à l'aveugle, et heureusement, tout s'est parfaitement déroulé dès le premier essai.

Pour la prochaine séance, je me concentrerai sur la programmation de la tourelle, anticipant ainsi un éventuel premier fonctionnement fructueux.