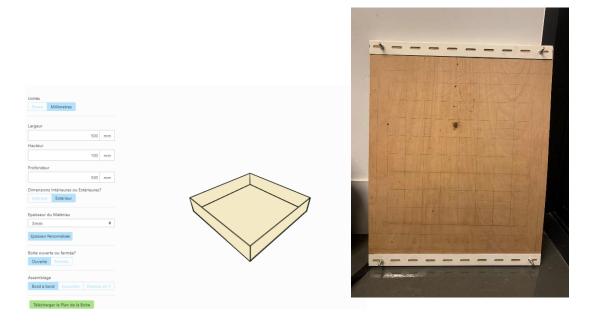
Durant cette séance nous avons pu lancer l'impression de nos pièces au FABLAB.

Cette séance je pensais réellement commencer à faire la maquette avec les courroies mais du à un manque de matériel que je n'avais pas prévu je décale encore cette tâche.

J'ai donc durant cette séance, coder l'initialisation des moteurs :

```
const int Dir_1 =2;
const int endstop_1 =1; //interrupteur
const int Pas 2 =9;
const int Dir_2= 8;
const int endstop_2 =0;
int val 1=0;
int val_2=0;
int flag=0; // variable qui agit comme un booléen
void setup() {
  Serial.begin(9600);
  pinMode(Pas_1,OUTPUT);
  pinMode(Pas_2, OUTPUT);
 pinMode (Dir_1,OUTPUT);
pinMode (Dir_2,OUTPUT);
  digitalWrite(Dir_1, HIGH);
 digitalWrite(Dir_2,HIGH);
pinMode(endstop_,INPUT_PULLUP); //l'input_pullup permet de ne pas mettre de resistance pour l'interrupeur
 pinMode(endstop_2, INPUT_PULLUP);
void loop() {
  val l=digitalRead(endstop 1);
  val_2=digitalRead(endstop_2);
// au depart flag=0 ainsi le moteur va excécuter le 2eme IF
  if ((val_1 == LOW) && (flag==0)){ //on appuie sur 1'interrupteur et le moteur tourne plus
   flag=1; // la variable devient 1
   delay(20);
  if ((val_2 ==LOW) && (flag==1)){ // l'interrupteur numero 1 a été enclencher donc le moteur 2 tourne
   flag=2;
   delav(20);
//2 le moteur tourne.
  if (flag==0) {
    for (int x=0; x<200; x++) {
      digitalWrite(Pas_1, HIGH);
      delayMicroseconds(100);
      digitalWrite(Pas_1, LOW);
      delay(5);
     // le moteur tourne lorsque l'on appuie pas sur l'interrupteur
  if (flag==1) {
    for (int x=0; x<200; x++) {
     digitalWrite(Pas_2, HIGH);
      delayMicroseconds(100);
     digitalWrite(Pas_2, LOW);
      delay(5);
```

J'ai visualiser sur une planche en bois nos plateau de jeu. La séance prochaine j'irai découper les planches au FABLAB pour créer une boite qui contiendra tout le système mécanique.



J'ai ensuite essayer de coder des fonctions ligne droite et diagonale pour associer les fonctions aux pièces.