Lors de cette séance je me suis notamment chargé du servomoteur se chargeant de la gestion des balles et du moteur qui va faire tourner la tourelle. Le fonctionnement auquel on a pensé est que quand on presse sur le bouton, on va mettre le servomoteur à un angle de 0 degrés afin de retenir les balles, puis à le tourner rapidement afin de faire tomber une balle et de se remettre à sa position initiale.

Voici le code allant avec :

Une image contenant texte, Police, blanc, conception

Description générée automatiquementUne image contenant texte, Police, capture d’écran, ligne

Description générée automatiquement

Ensuite j’ai travaillé sur le mouvement des roues de la voiture. Puisque j’ai remarqué que certaines valeurs oscillaient entre 2 nombres sans que je touche sur le joystick j’ai à chaque fois mis une marge d’erreur pour que la voiture n’aille pas dans une direction indésirée car la valeur donnée par exemple en y est erronée sans toucher le joystick.

Une image contenant texte, Police, capture d’écran

Description générée automatiquement

Enfin, j’ai travaillé sur le mouvement des tourelles. On a opté pour un moteur pouvant porter une charge plus lourde et pouvant aller de 0 à 270 degrés. Même problème que pour le joystick commandant les roues avec des valeurs parfois approximatives donc j’ai encore utilisé une marge d’erreur.

Une image contenant texte, Police, capture d’écran

Description générée automatiquement

Voici une ébauche de ce à quoi va ressembler la voiture.

Une image contenant fils électriques, Appareils électroniques, Ingénierie électronique, câble

Description générée automatiquement

Lors du prochain cours, il faudra que le monte tout ensemble, qu’on recouvre les parties câbles/alimentation pour l’esthétique et tester si tout marche bien une fois monté.