Lors de cette séance, j’ai commencé le montage de la voiture. J’ai donc collé la carte Arduino, le pont en H, la batterie. Pour laisser passer le courant ou non, j’ai rajouté un interrupteur que j’ai soudé avec des fils connectés à la batterie.

Avec ça de fait j’ai pu tester les valeurs expérimentales que j’avais mis en digitalWrite pour commander les roues de la voiture. J’ai rajouté une incertitude de 2 pour chaque valeur reçue par le joystick à cause de l’imprécision due à la mesure qui change de jour en jour.

Une image contenant texte, Appareils électroniques, capture d’écran, ordinateur

Description générée automatiquement

J’ai ajusté la fonction letBall() pour mettre un delay suffisant pour ne laisser qu’une balle passer.

Une image contenant texte, capture d’écran, Police, conception

Description générée automatiquement