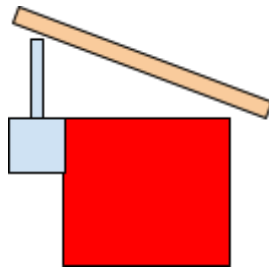
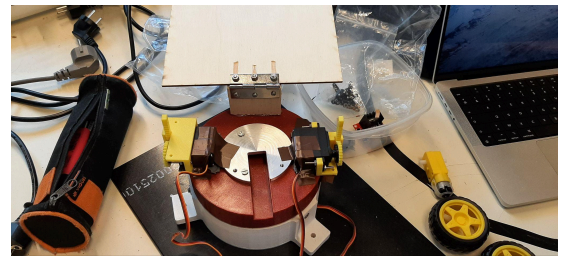
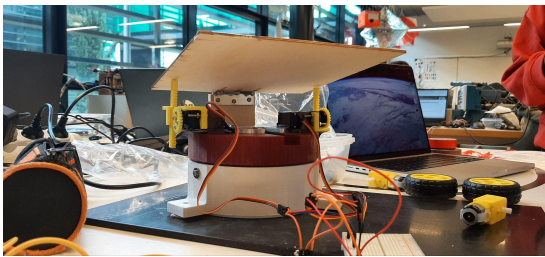


## Séance du 11/01/2024 Arduino:

Durant cette séance, j'ai installé le servomoteur munit de la crémaillère sur notre plateforme tournante. Mais le système manquait d'amplitude (la plateforme ne pouvait pas beaucoup se dresser car la crémaillère était trop courte).



Nous avons donc décidé de placer deux servomoteurs avec deux crémaillères de chaque côté de la plaque pour assurer ainsi une meilleure stabilité et plus d'amplitude car elles sont disposées plus proche de la charnière.



Après cela j'ai écrit un programme pour tester les trois servomoteurs simultanément (celui de la plateforme tournante et les deux de chaque côté de la plaque) ainsi que les deux moteurs à courant continu qui serviront pour faire le canon à balle. En fin de séance nous avons découpé une nouvelle plaque plus épaisse que la précédente qui pliait sous le poids des moteurs VCC.