

# Rapport de la 7<sup>e</sup> séance du projet

12/02/2024

## Objectifs :

- Faire fonctionner la caméra

## Tâches accomplies :

- Modification sur Onshape de la voiture.
- Peinture et gravure sur la voiture.
- Écriture du code pour la caméra.

J'ai modifié la carrosserie pour laisser passer la caméra ainsi qu'agrandi l'emplacement pour les roues sur Onshape et nous l'avons ensuite redécoupé au laser.

Nous avons ensuite gravé le logo Tesla au-dessus de la voiture et ensuite peint la carrosserie à la bombe à peinture en gris métallique.

Par la suite, nous avons collé les différentes parties de la carrosserie entre elles, puis collé la l'hélice du servo moteur avec le support pour plus de stabilité.

Ensuite pour installer la carrosserie nous avons commencé à percer pour installer des équerres qui supporteront le tout.

Pour finir j'ai écrit le code pour contrôler la caméra de droite à gauche et modifié la manette pour y ajouter deux boutons qui la contrôleront.

```

#include <Servo.h>

Servo myServo;
int servoAngle = 90;

void setup() {
  myServo.attach(12);
  myServo.write(servoAngle);
}

void loop() {
  if (bluetoothSerial.available() > 0) {
    char command =
bluetoothSerial.read();
    rotateServoClockwise();
    break;
  case 'A':
    rotateServoCounterclockwise();
    break;
  }
}

void rotateServoClockwise() {
  servoAngle += 10;
  if (servoAngle > 180) {
    servoAngle = 180;
  }
  myServo.write(servoAngle);
  delay(50);
}

void rotateServoCounterclockwise() {
  servoAngle -= 10;
  if (servoAngle < 0) {
    servoAngle = 0;
  }
  myServo.write(servoAngle);
  delay(50);
}

```

Et je l'ai ensuite intégré au code fait précédemment.

### Prochaine séance :

Nous arrivons quasiment au bout du projet, la dernière séance sera pour régler les derniers détail.