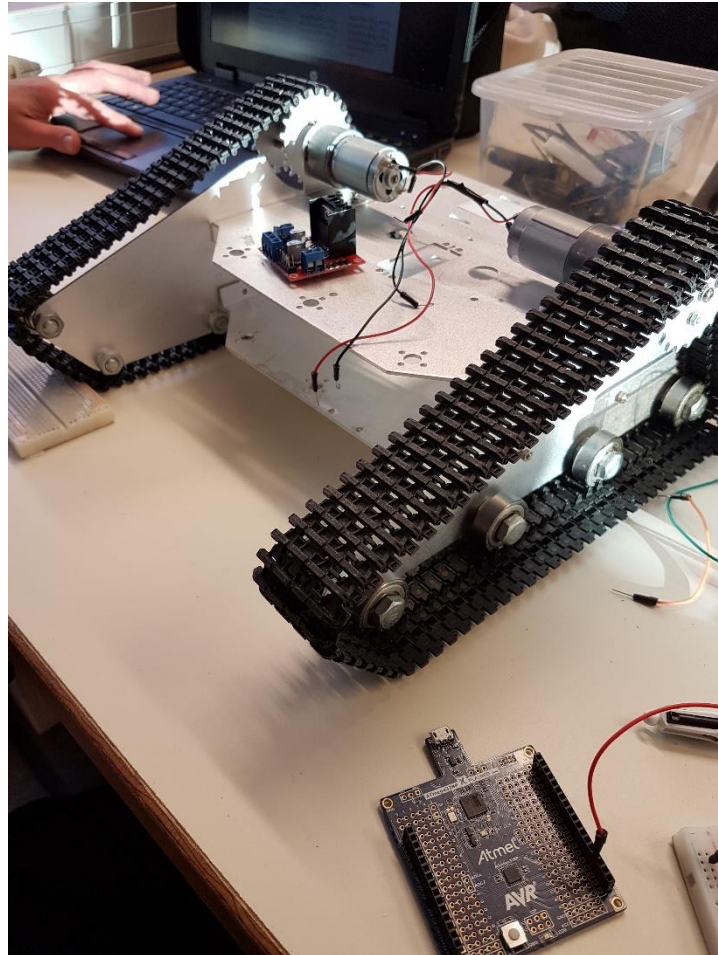


Séance 1

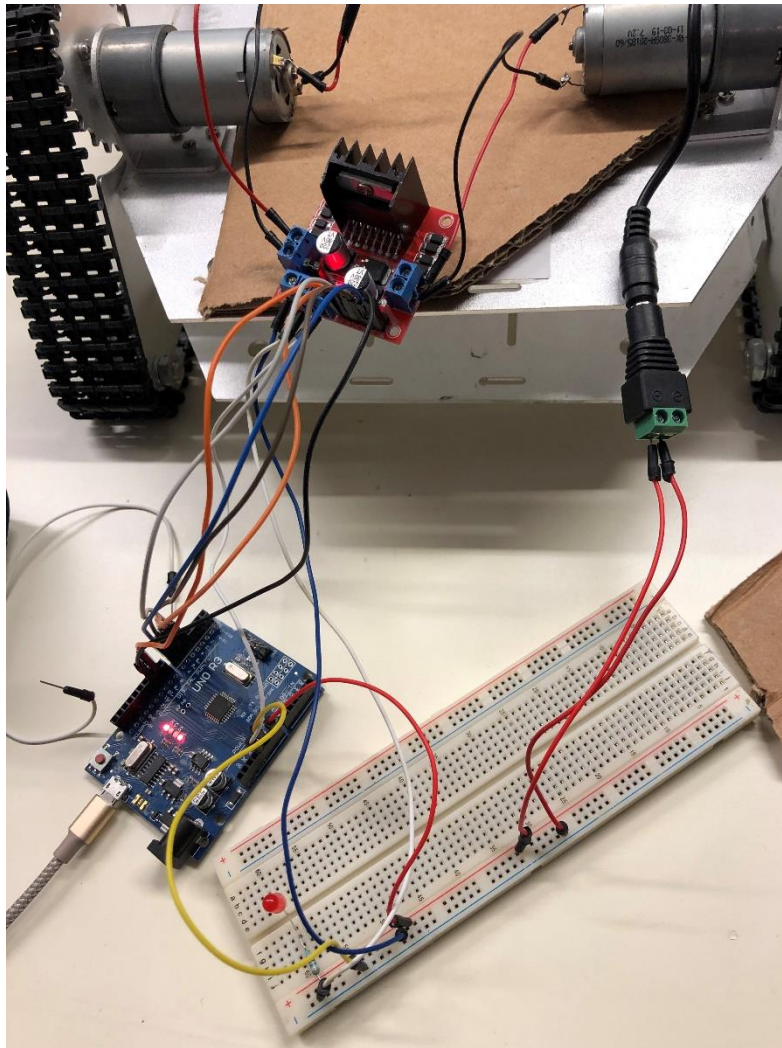
La séance a été faite en binôme pour avoir la base du tank prête pour les prochaines séances.

On a compris comment roule un tank équipé de 2 chenilles : 2 roues équipées d'un moteur chacune entraîne les chenilles, puis les chenilles entraînent les petites roues.

On a récupéré la partie inférieure du tank déjà équipée de 2 moteurs d'un ancien projet.



On a branché les fils reliant les moteurs et la carte Arduino.



Important : Il ne faut pas mettre la carte rouge directement sur le tank. Il faudra penser à un système qui remplace le carton pour les empêcher d'être directement en contact.

Le code pour faire avancer le tank (celui du cours) était prêt à être téléversé mais on a rencontré un problème technique important : aucun de nos 2 ordinateurs n'arrivait à téléverser le code.

On ne sait pas d'où vient le problème : on a essayé de téléverser sur 2 cartes Arduino différentes et sur 2 PC différents. Pourtant le module ch340 était installé. On va essayer de résoudre ce problème cette semaine.

Algorithme des LEDS :

Algorithme des LEDs :

- Si tank avance :
 - allumer LED verte
 - eteindre LED rouge
- Si tank recule :
 - allumer LED rouge
 - eteindre LED verte
- Si tank à l'arrêt :
 - eteindre LED rouge
 - eteindre LED verte

⇒ Les 2 LEDs ne sont jamais allumées en même temps.

⇒ Définir le sens "d'avancer" et de "reculer"
càd fixer un sens par rapport à l'architecture du tank.

Plus tard, il faudra combiner le code des LEDs et le code des moteurs.