

## SÉANCE 1 :

La première partie a été faite en majorité en binôme, même si nous nous sommes réparti les tâches. Nous avons commencé par réfléchir à plusieurs problèmes que nous allons rencontrer : quel type de canon utiliser, comment le construire et le placer sur la structure du tank etc.

Nous avons fait le montage des moteurs avec la carte Arduino et nous avons écrit le code pour le faire simplement avancer tout droit (les deux moteurs à fond) pour tester la carte, les branchements et les moteurs. (Le code est celui utilisé pendant le TP Arduino avec les voitures). Cependant nous n'arrivions pas à transférer le programme sur la carte, nous avons donc changé mais Jimmy n'arrivait toujours pas à transférer le programme avec son PC,

et même si cela semblait fonctionner avec le mien, le programme n'avait aucun effet sur le tank. Nous allons donc devoir faire des tests et essayer de régler ce problème rapidement afin de pouvoir avancer.

Pour le programme de direction du tank, il faudra créer des fonctions du type tournerADroite, tournerAGauche etc. pour que l'implémentation de la télécommande de guidage soit plus simple.

