

Séance 4

Directions

Pour contrôler la direction du tank, j'ai connecté 3 boutons poussoirs : deux pour tourner à gauche et à droite, un pour arrêter les moteurs. En classe, le programme était parfaitement fonctionnel : les moteurs gauche et droite accéléraient lorsque je maintenais leur bouton poussoir. Cependant, je n'ai pas encore mis de condition pour empêcher les deux moteurs d'accélérer tous les deux en même temps. Plus tard, je prévois de remplacer les connections physiques des boutons poussoirs par une communication RF.

Le code des boutons poussoirs sera sur le github.

Alimentation

J'ai un bloc de 8 piles 1.5V pour remplacer l'alimentation 12V, mais le bloc a un problème : il faut que je connecte deux branches ensembles. Mais même une fois connectées, lorsque je connecte le bloc et le tank, rien ne se passe.

Problèmes avec la carte connectée aux moteurs

Il y a sûrement des faux contacts sur la carte qui permet de contrôler les moteurs : elle ne reste pas en état de marche tout le temps, elle se coupe. J'ai essayé de résoudre ce problème en changeant de fils, en revissant toutes les vis

correctement, mais le problème persiste. C'est très gênant, parce que je ne peux pas vérifier si le code Arduino que j'écris fonctionne directement : j'ai toujours un doute si mon programme était mal écrit, ou si les erreurs proviennent de la carte.

Il est possible que cela vienne des moteurs en eux-mêmes, mais j'en doute beaucoup.

Update 11/01/2022 : la carte qui contrôle les moteurs ne fonctionne plus (même lorsqu'elle fonctionnait, les moteurs ne tournaient pas alors que je n'ai touché ni le programme ni les branchements)