

Le tank peut maintenant faire marche arrière. La partie « direction » du tank est presque terminée. Je peux contrôler toutes les directions depuis le téléphone. Il faut juste que je trouve les bonnes vitesses, i.e. ajuster les valeurs dans mon code.

L'écran LCD peut maintenant faire office de voltmètre, mais pour l'instant il affiche des valeurs étranges : il affiche 9V lorsque je veux lire la tension d'un bloc à piles de 6V. J'aimerais afficher 12V sur l'écran LCD sans griller ma carte Arduino.

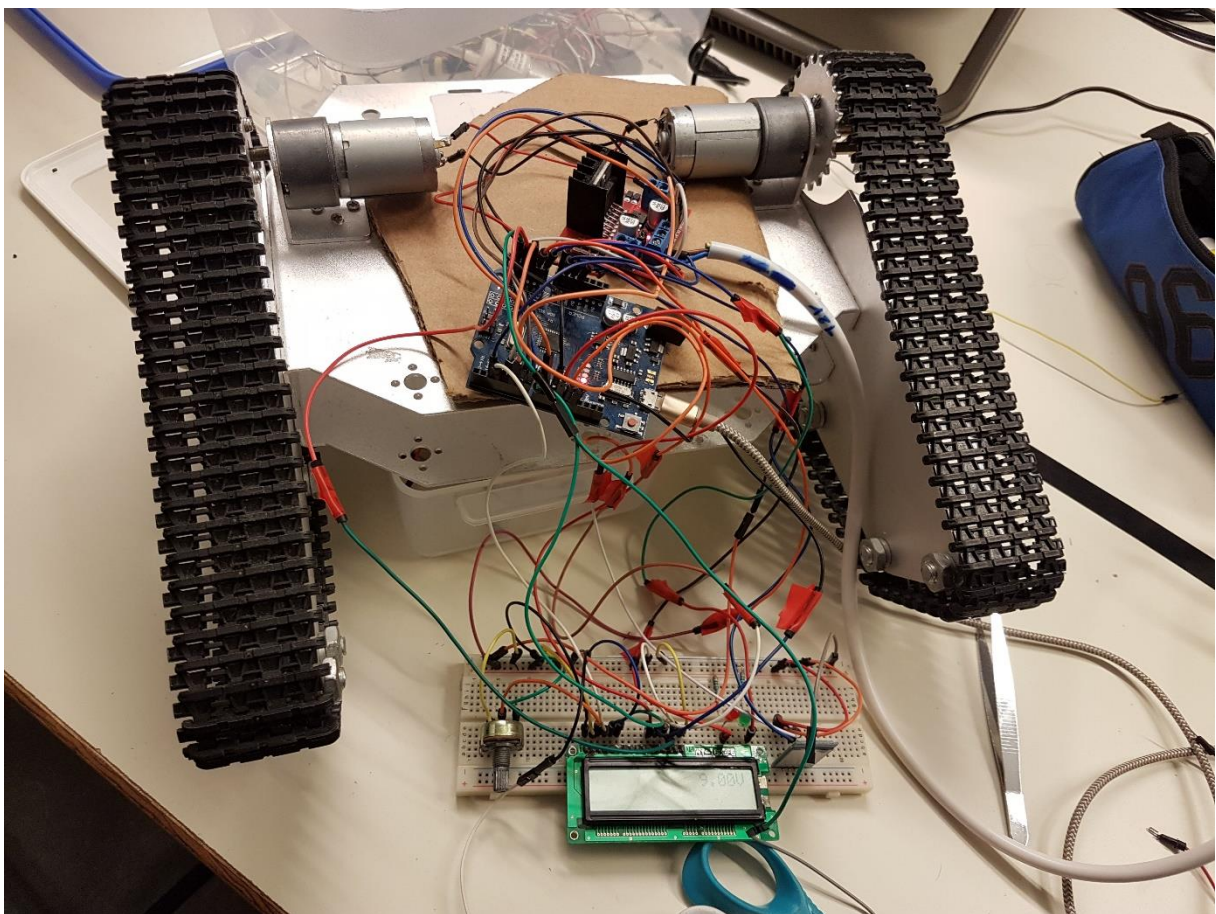
Mon radar à obstacle fonctionne, il émet des sons de plusieurs fréquences en fonction de la distance entre le tank et l'obstacle. J'aimerais qu'au lieu d'émettre un son continu, qu'il émette plutôt un son discontinu avec des pauses de plus en plus petites au fur et à mesure qu'on s'approche de l'obstacle, mais je n'ai pas réussi à le coder.

J'ai maintenant un long câble muni d'une alimentation 12V qui remplace le petit adaptateur 12V, ce qui permet au tank d'avoir de l'espace pour rouler.

J'ai solidifié la liaison entre plusieurs câbles males-femelles avec du scotch pour éviter qu'ils se décrochent lors des tests.

J'ai enlevé tous les boutons poussoirs, qui sont maintenant inutiles.

A la fin de l'heure, il ne me restait que très peu de pins sur ma carte Arduino, et il reste encore le canon à rebrancher.



*L'état actuel du tank, avec ici la breadboard connectée à l'écran LCD et aux deux LEDs.*

*L'écran LCD affiche 9V au lieu de 6V.*