

En début de séance, j'ai encore dû régler un souci avec les fils. Un fil relié à la masse était cassé à l'intérieur. Maintenant, les moteurs devraient fonctionner sans encombre.

Ensuite, j'ai commencé à travailler sur la communication Bluetooth. Je peux maintenant contrôler la vitesse de chaque moteur et ainsi faire tourner et arrêter le tank à distance depuis mon téléphone. Le code mis à jour sera dans le Github. Maintenant, il sera très facile de commander l'intégralité du tank via mon téléphone. Il suffit de coder toutes les sorties que j'aimerais dans la méthode bluetooth en suivant ce que j'ai déjà écrit.

Cependant, je commence à manquer de pins et je ne suis pas sûr de pouvoir connecter tout ce que j'ai fait depuis le début et ce que je ferais dans les prochaines semaines.