**Rapport de séance**

Réalisation

Durant les vacances j’ai fini le code du Bluetooth en connectant le HC05 et le HC06 j’ai réussi à déplacer la voiture grâce au joystick j’ai donc mis 2 vitesses à la voiture et j’ai dû régler les problèmes de programme.

Finalement après avoir réglé le problème (je n’ai pas défini le output pour les IN) j’ai utilisé le slider pour faire marche avant et marche arrière et enfin j’ai fixé le laser qui shoote en rafale quand il est devant un obstacle la voiture quand à elle s’arrête et quand la rafale est finie elle recule.

Le projet est bientôt fini il ne reste plus qu’à automatiser la voiture en fonction des réponses du pixy