

Séance 6.

Au cours de cette séance de travail collaborative avec mon camarade, nous avons accompli plusieurs tâches essentielles pour le projet. Tout d'abord, nous avons réussi à connecter le bouton poussoir inclus dans le joystick à la carte principale, en utilisant le code Arduino adéquat. Cette étape nous permettra de déclencher les tirs des balles de 2,2 cm de diamètre de manière contrôlée. Pour garantir une alimentation électrique suffisante, nous avons ajusté la tension à 9V pour les moteurs du bateau en utilisant un petit composant électronique. Initialement, la tension des piles était de 7,4V. De plus, nous avons entrepris une recherche des matériaux nécessaires pour construire le petit canon, qui sera monté sur un servomoteur. Ces différentes étapes ont été accomplies avec succès, renforçant ainsi notre confiance dans la progression du projet. Nous sommes impatients de poursuivre notre travail ensemble et de concrétiser nos idées dans les prochaines étapes.

