

Séance 7.

Durant cette séance, on devait normalement réaliser le canon à fixé sur le bateau. On a réussi à coder le fonctionnement des roues pour propulser les balles et à contrôler le servomoteur pour le passage précis des balles une par une. Cependant, malgré les efforts déployés, un problème de communication est survenu, empêchant la réalisation des tests finaux. On a consacré une bonne partie de la séance pour la résolution de ce problème, qui s'est avoué d'être un échec.

