

PROJET ARDUINO

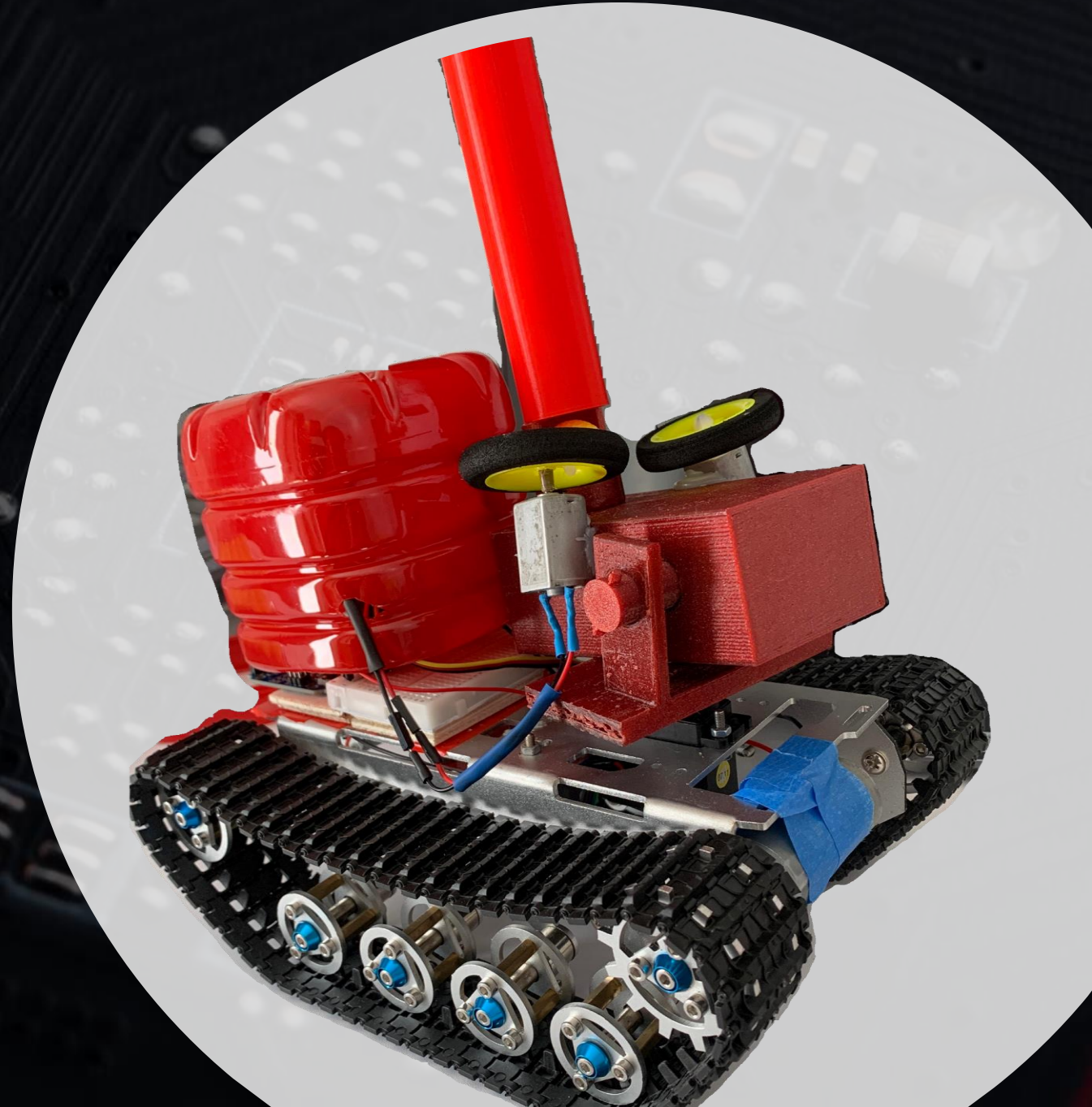
PeiP 2

Tankinator

ILLIANO Jules

PEZARD Léo

Groupe 2



SOMMAIRE



Objectifs, motivation



Fonctions + schémas



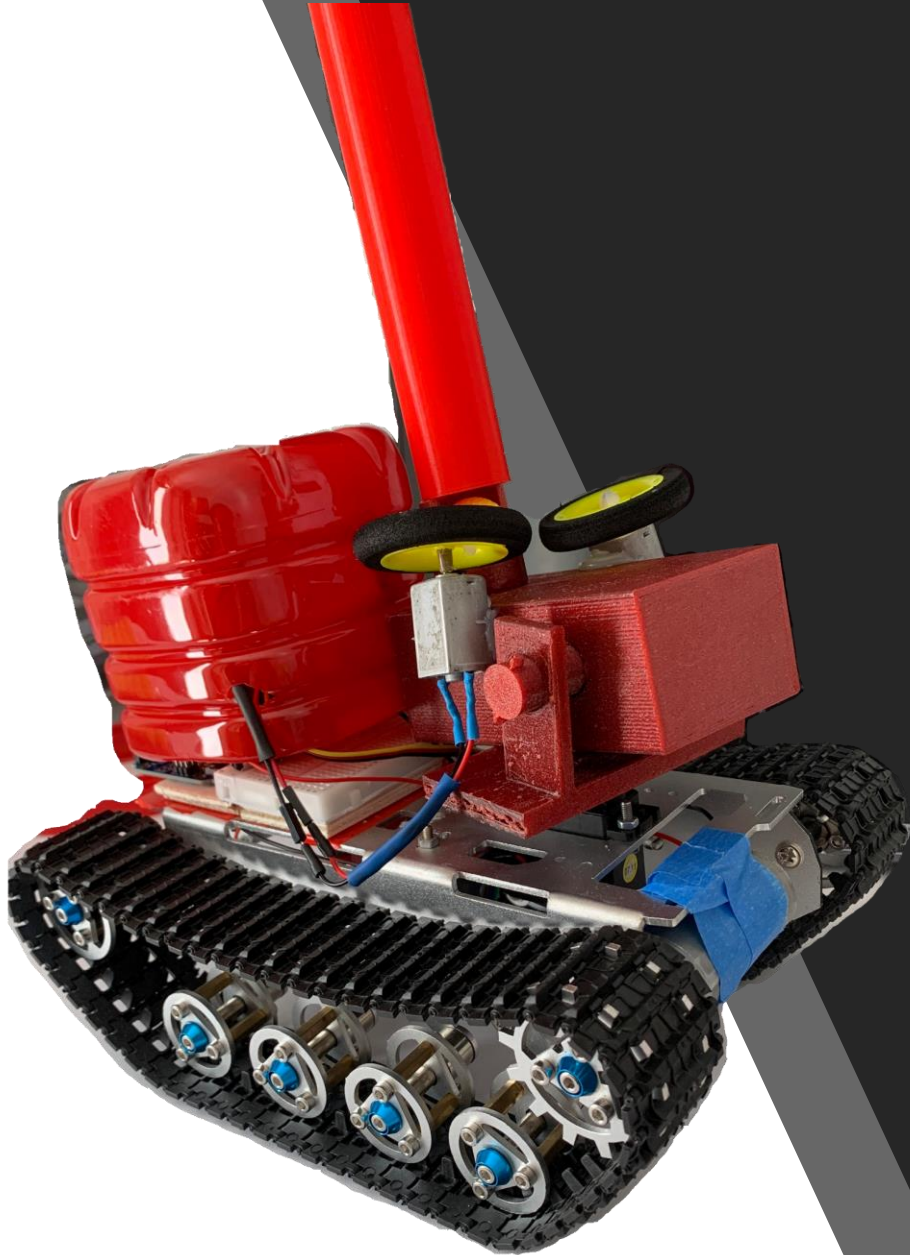
Matériel utilisé



Planning du projet



Conclusion



The background features a dark blue-grey gradient. On the left, several grey arrows of varying lengths point towards the right. A single, thicker red arrow also points right, passing behind the text. On the right side, there is a target graphic with concentric circles in shades of red and grey.

MOTIVATION & OBJECTIFS

- Diriger le tank à distance
- Faire avancer/reculer et tourner le tank
- Tirer des projectiles
- Tourner la tourelle

CODE + SCHEMA

Différentes fonctions :

- TournerGauche()
- TournerDroite()
- Avancer()
- Reculer()
- Tirer()
- StopTirer()
- TourelleGauche()
- TourelleDroite()

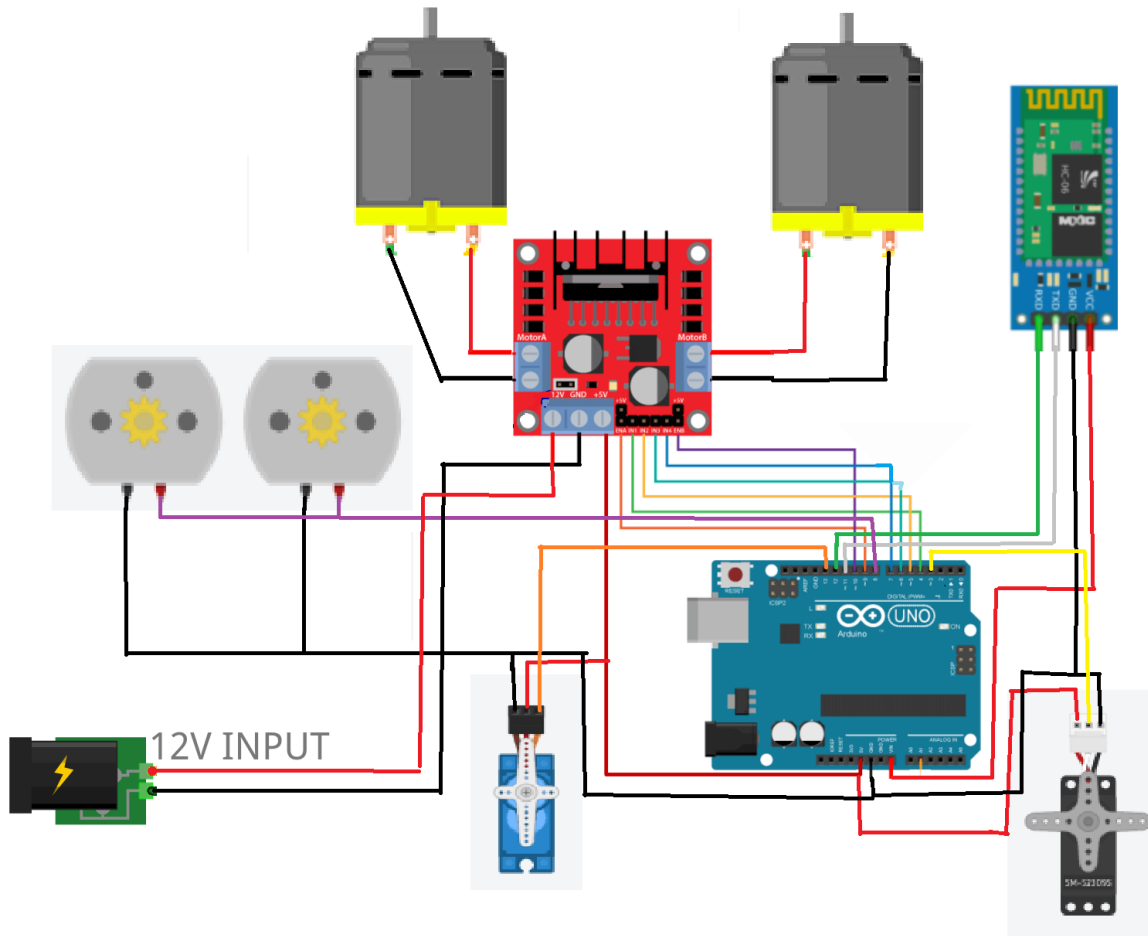
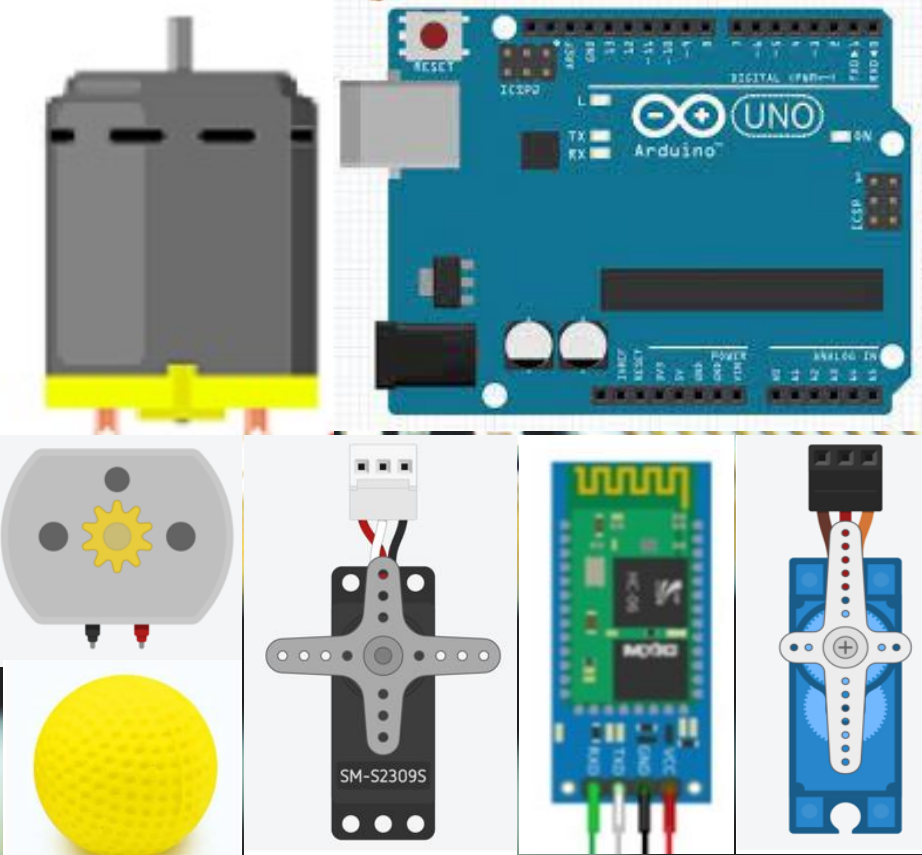
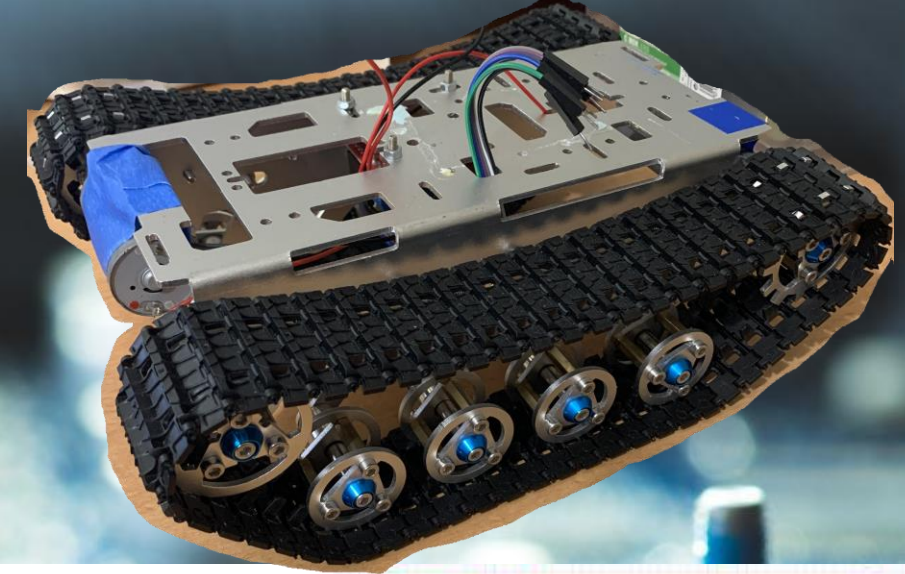


Schéma du circuit

MATÉRIEL UTILISÉ

- Châssis d'un mini-tank
- Carte Arduino Uno
- Module Bluetooth HC-06
- Microservo SG90
- Servomoteur HS-325 HB
- 2 moteurs à engrenages JGA 25-370
- 2 moteurs continus (lanceurs)
- Imprimante 3D
- Projectiles (balles de Nerf)



PLANNING

Lé Liste du matériel pour le projet

Lé Modélisation des pièces à créer

Lé Fonctionnement général des composants entre eux

Lé Code à écrire

Lé Assemblage des éléments

Lé Gestion de la direction du tank

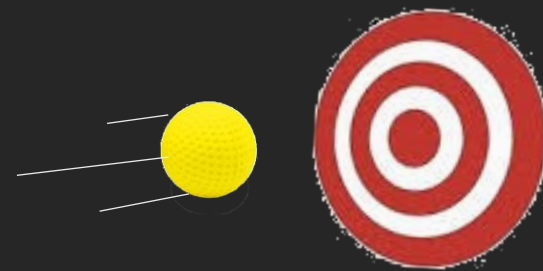
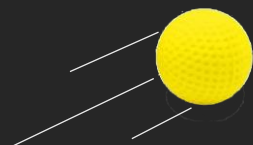
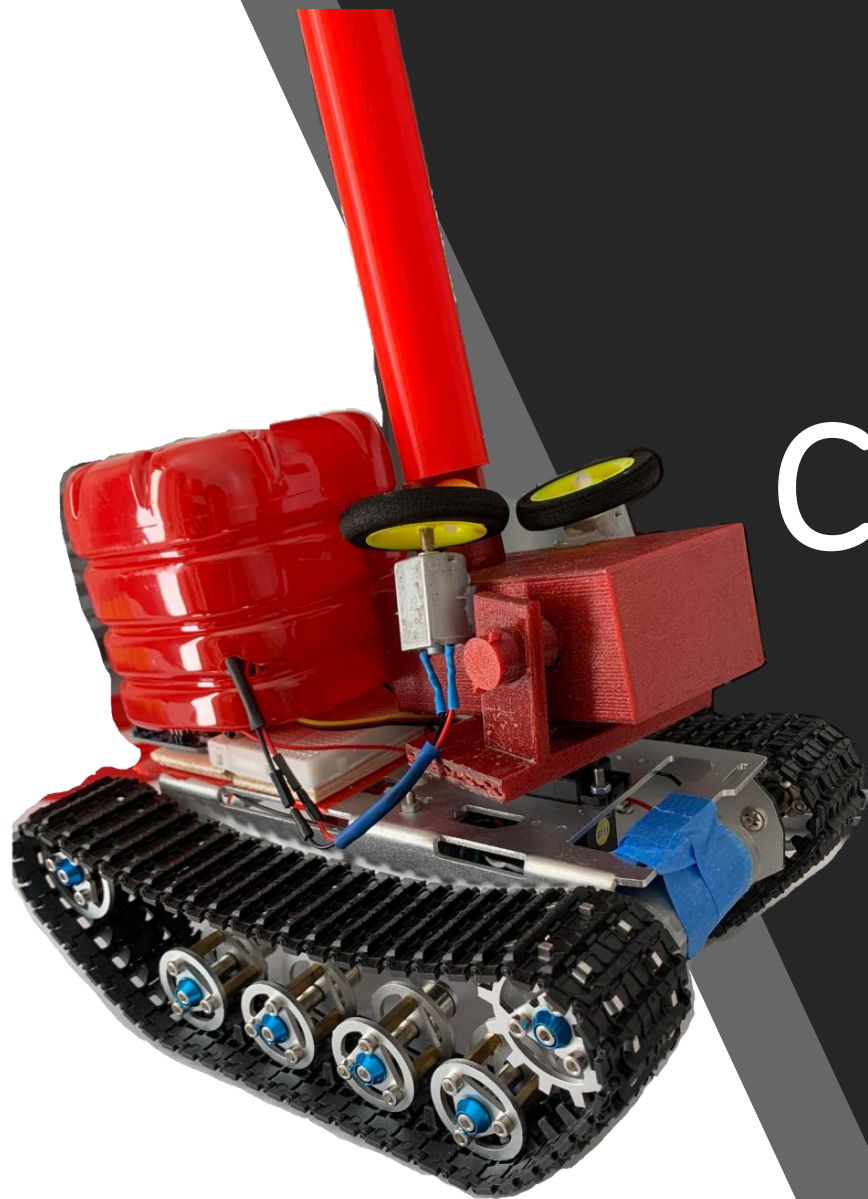
Lé Gestion de la direction de la tourelle

Lé Tirer avec la tourelle

Lé Connection par Bluetooth

Lé Structure finale

Lé Clarification du code



CONCLUSION