



# PROJET VIVACE

PRÉSENTATION PROJET ARDUINO 2022/2033

CAVANIÉ KILIANN – MOULERGUE MAXIME



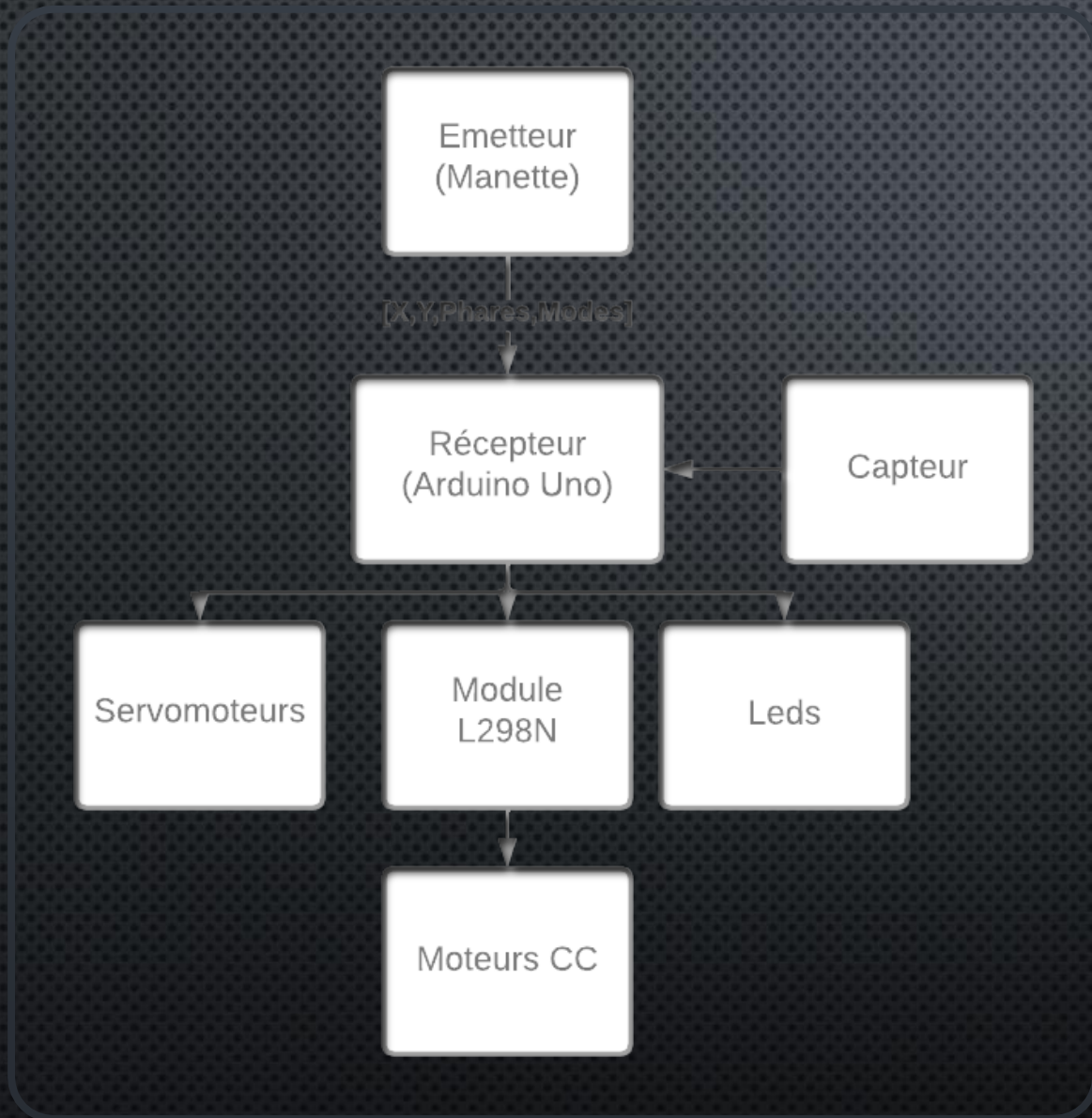
# OBJECTIFS DU PROJET

- CONTRÔLABLE À DISTANCE PAR UNE MANETTE
- RETOUR VIDÉO
- ÉLÉMENTS ADAPTABLES (SUSPENSIONS, AILERON)
- PHARES

# ORGANISATION DU TRAVAIL

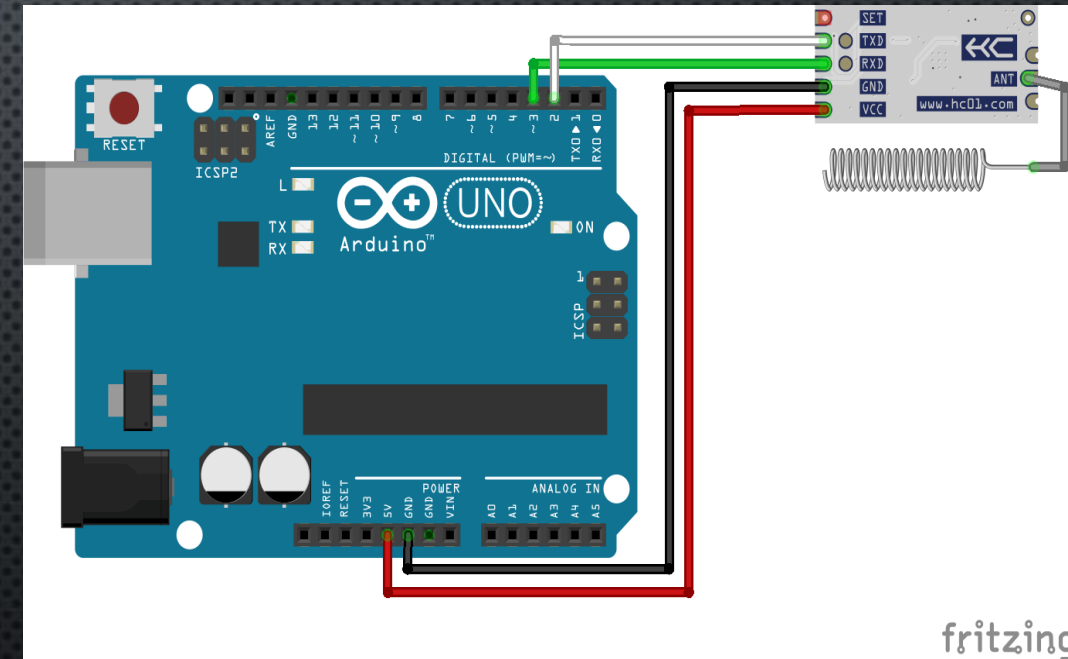
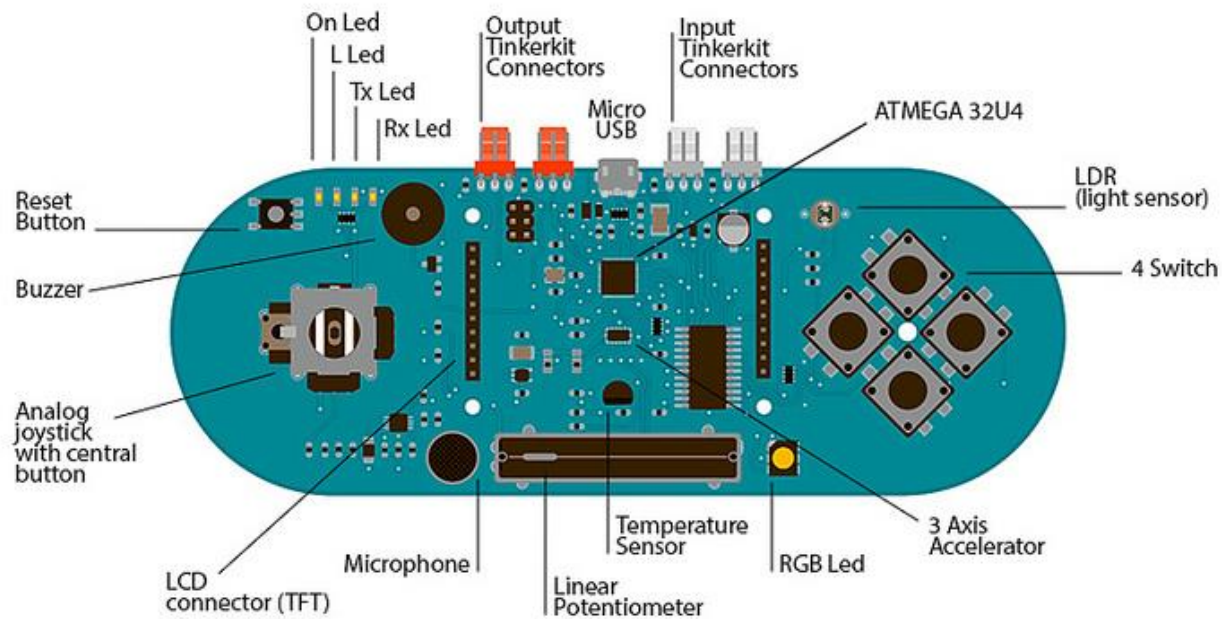
- KILAINN: COMMUNICATION VOITURE/MANETTE, LEDS
- MAXIME: CONSTRUCTION/RÉALISATION DE LA VOITURE, SYSTÈMES MÉCANIQUES (MOTEURS), CAPTEUR





# CIRCUIT ÉLECTRONIQUE

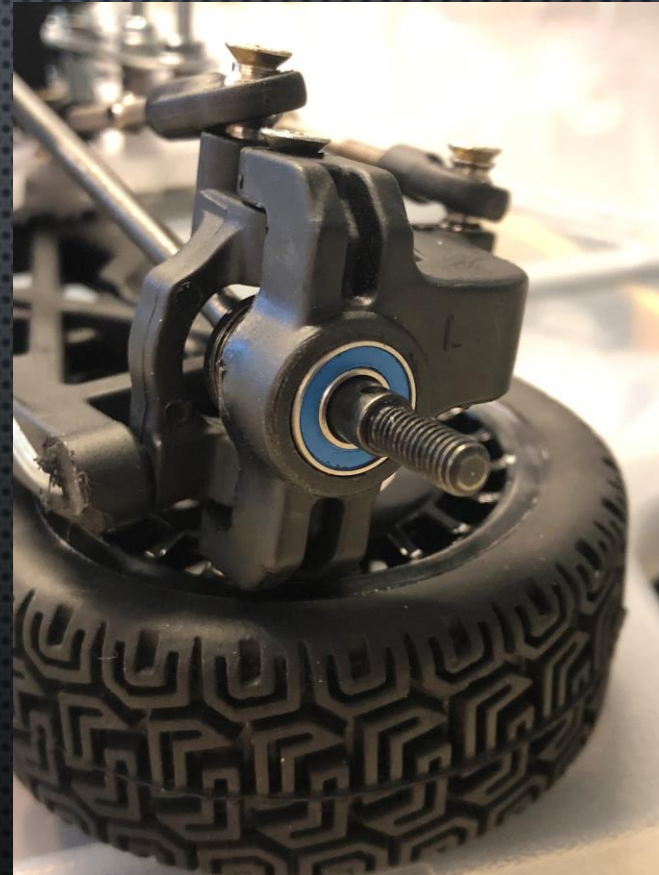
# CARTE ESPLORA/MODULE HC12



fritzing

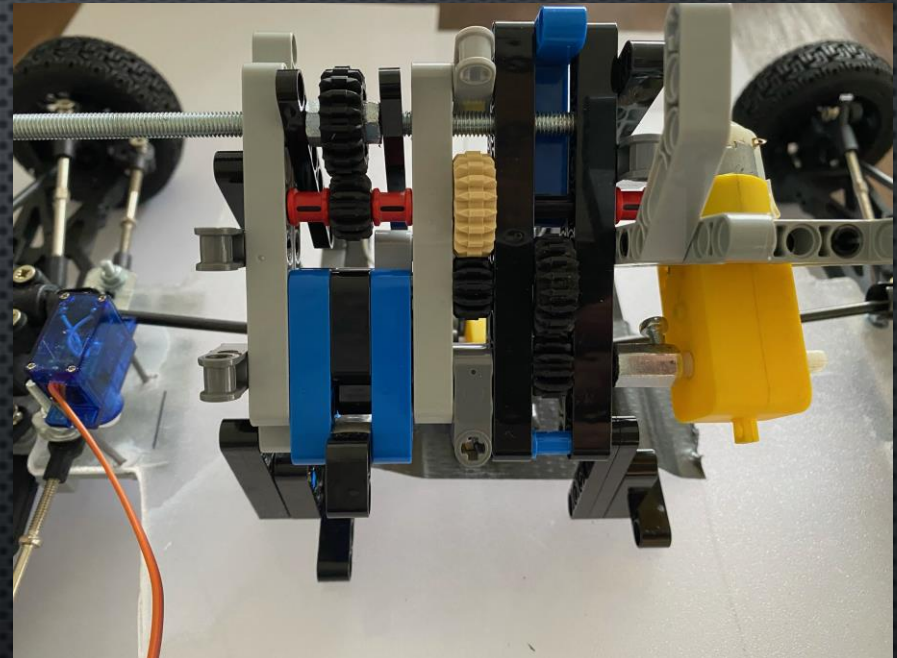
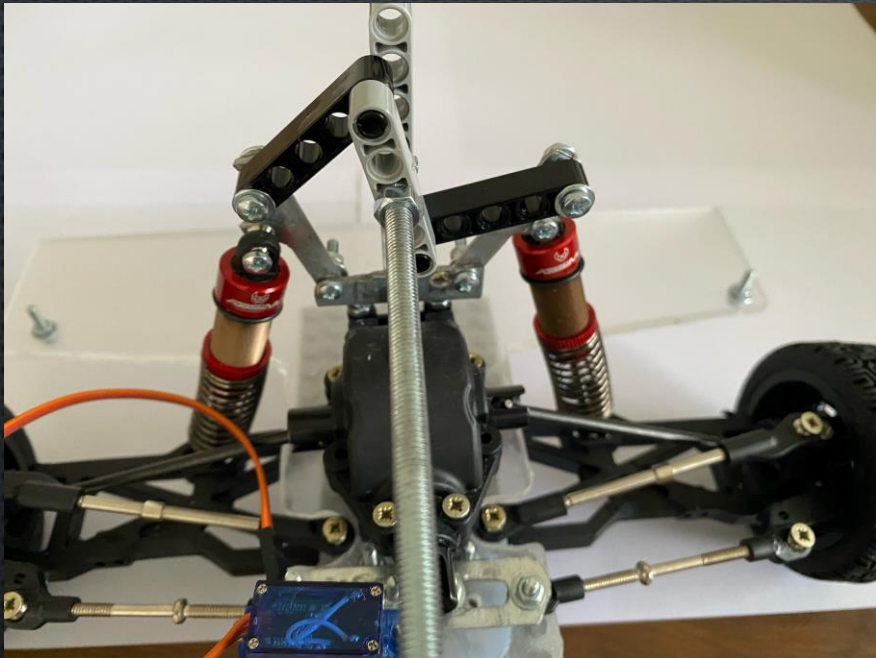


# CONSTRUCTION DE LA VOITURE





# SYSTÈME DE SUSPENSIONS



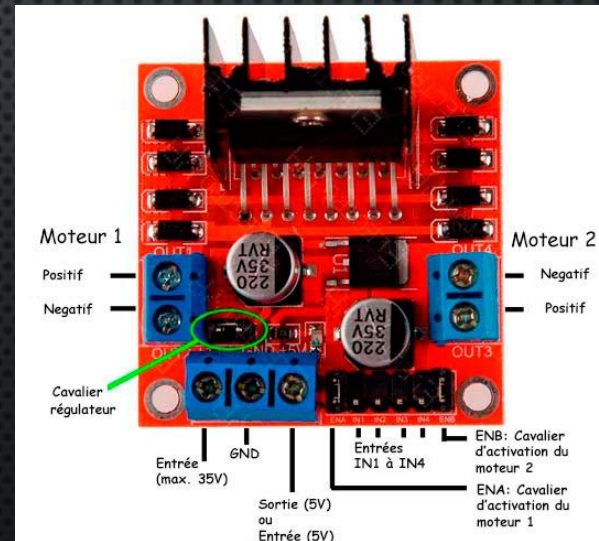


# MOTEUR CC

MOTEUR CC ARDUINO 3V-12V:



CARTE L298N:





# SERVOMOTEURS

FS90:



FS5115M:





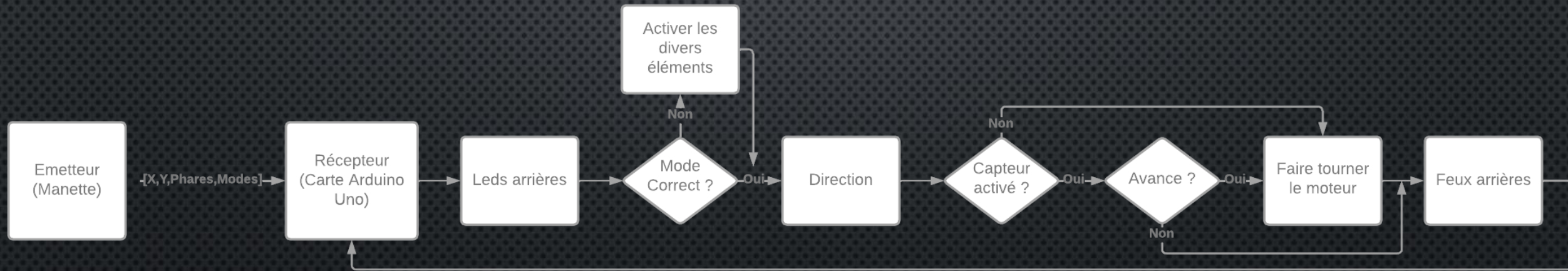
# CAPTEUR

- MODULE HC-SR04:





# ALGORITHME DE LA LOOP PRINCIPALE





# POINTS D'AMÉLIORATION POSSIBLE

- MEILLEURE CAMÉRA SANS DÉLAI
- MOTEURS PLUS PUISSANTS
- MEILLEURE BATTERIE
- CARROSSERIE