



PROJET VIVACE

PRÉSENTATION PROJET ARDUINO 2022/2023

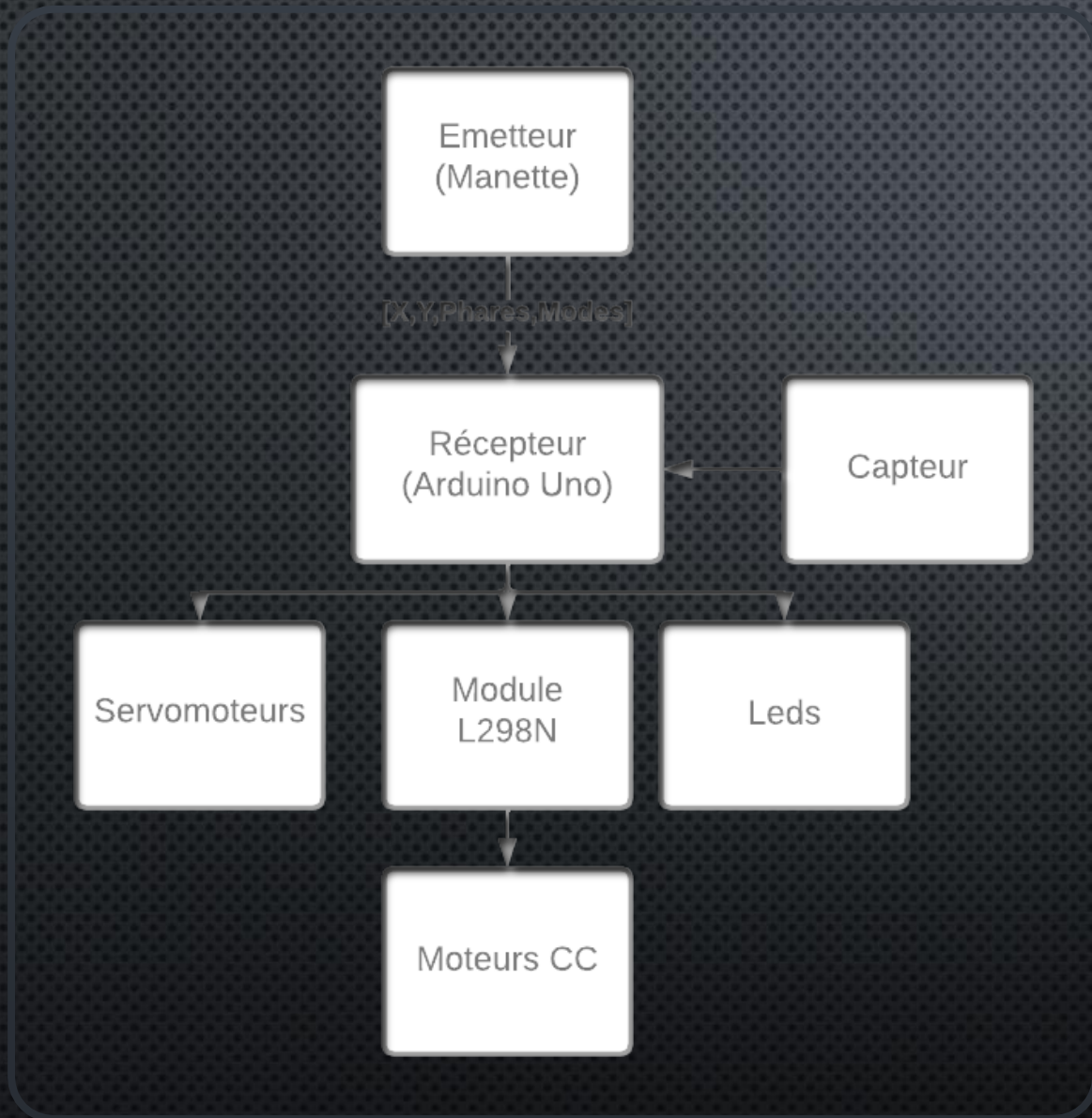
CANAVIÉ KILIANN – MOULERGUE MAXIME

OBJECTIFS DU PROJET

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

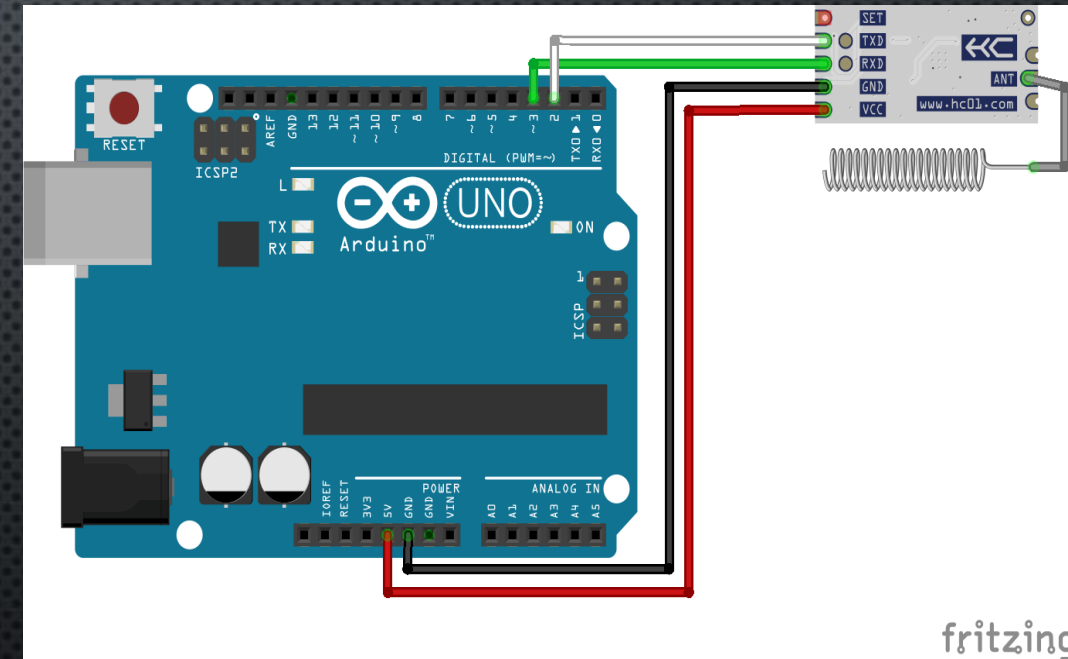
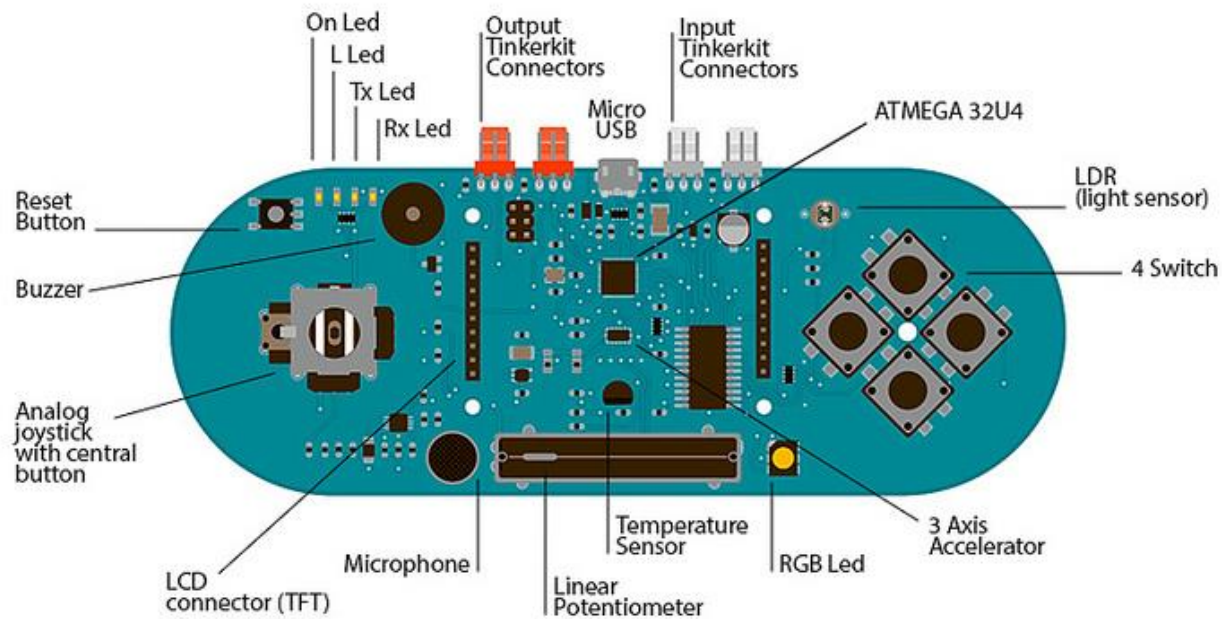
ORGANISATION DU TRAVAIL

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

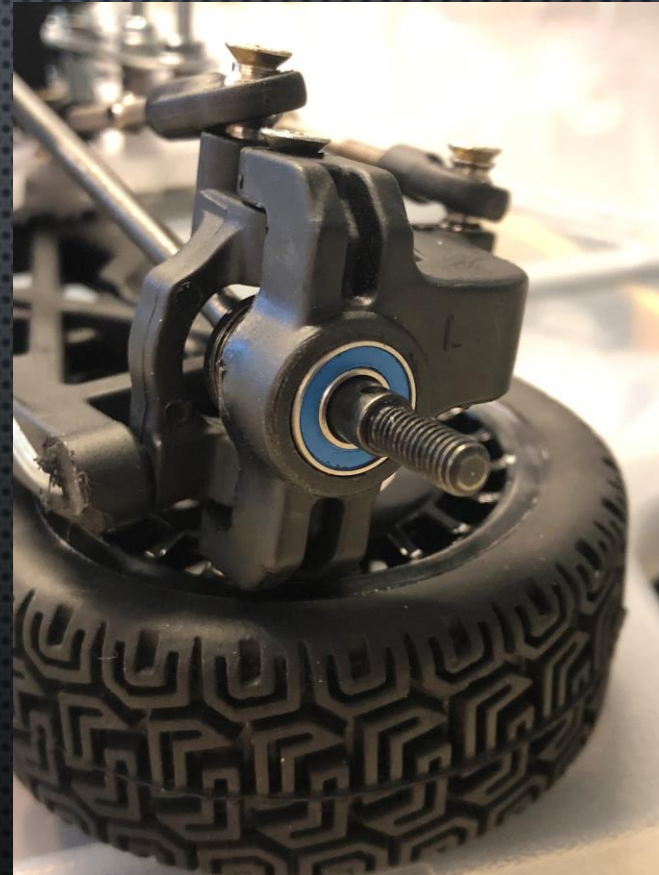


CIRCUIT ÉLECTRONIQUE

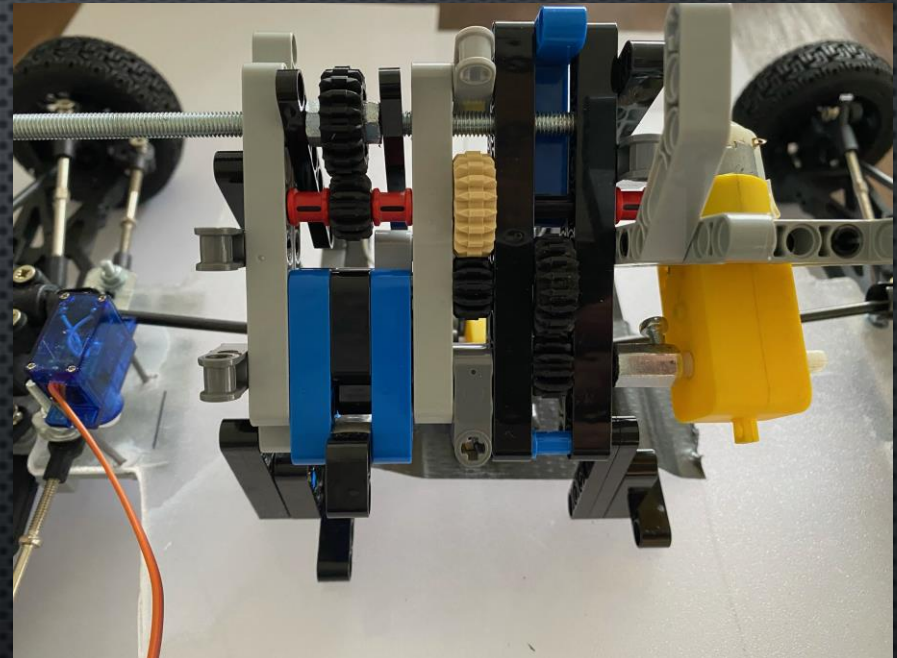
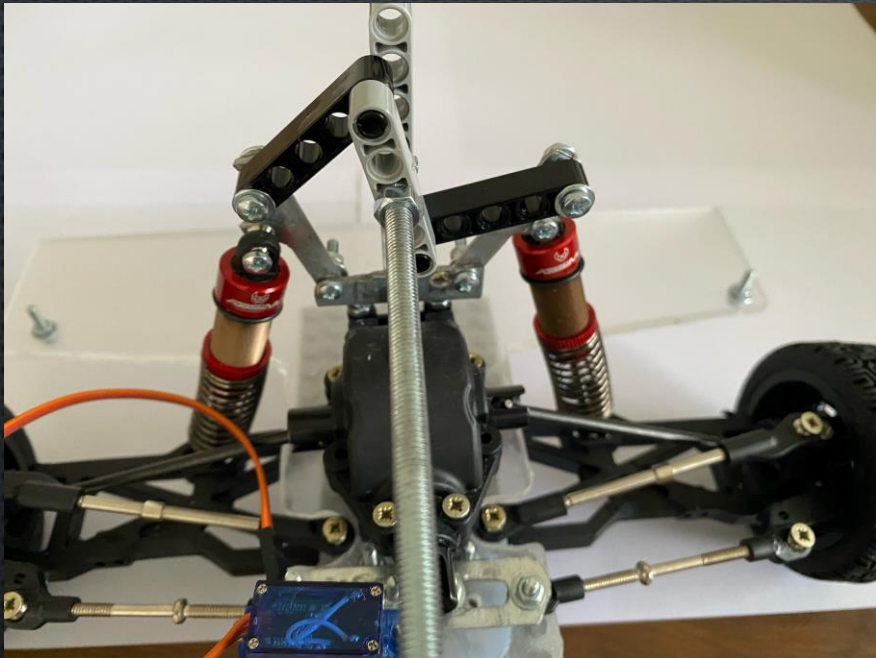
CARTE ESPLORA/MODULE HC12



CONSTRUCTION DE LA VOITURE



SYSTÈME DE SUSPENSIONS

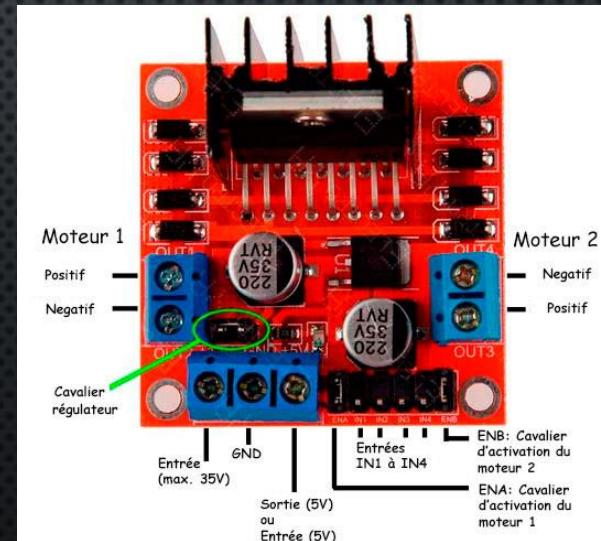


MOTEUR CC

MOTEUR CC ARDUINO 3V-12V:



CARTE L298N:



SERVOMOTEURS

FS90:



FS5115M:

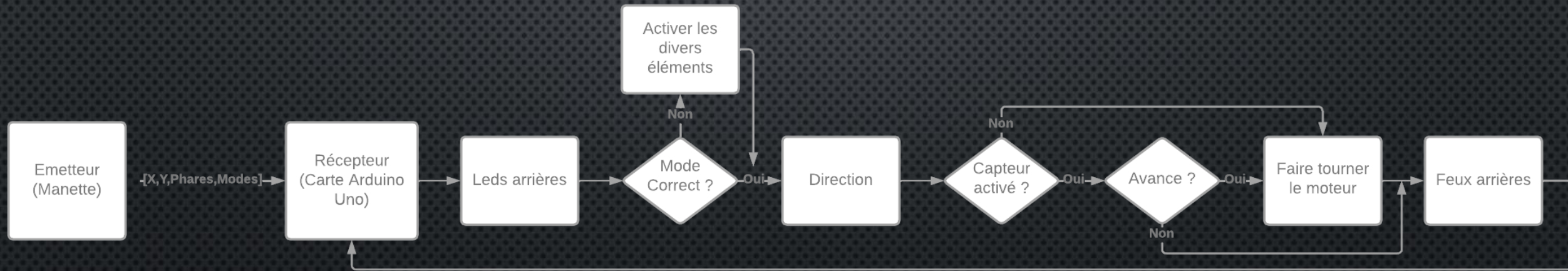


CAPTEUR

- MODULE HC-SR04:



ALGORITHME DE LA LOOP PRINCIPALE



POINTS D'AMÉLIORATION POSSIBLE

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