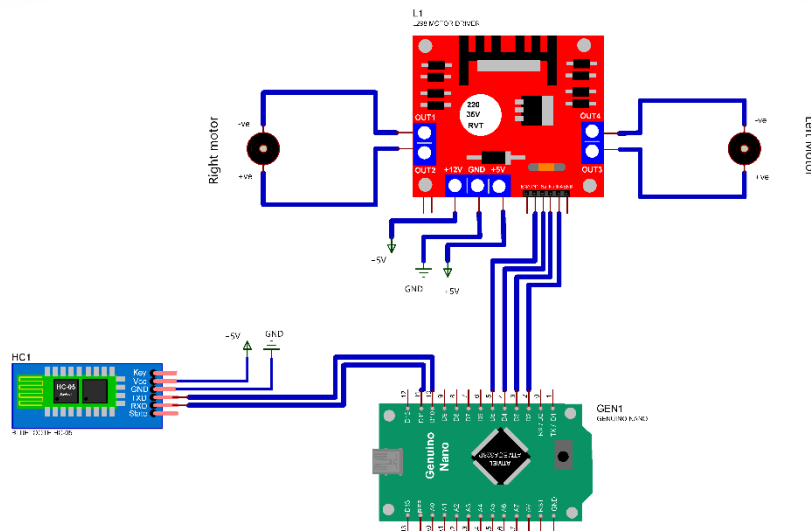


RECEPTION DES DONNEES (construction de la voiture)



1) On soude les fils de connexion sur les 2 moteurs ET L298N

- . On soude les Sorties « OUT » (2 Sorties par moteur) à des fils de connexion
- . Moteur 1 : Soudé à « OUT 1 » et « OUT 2 » du contrôleur L298N
- . Moteur 2 : Soudé à « OUT 3 » et « OUT 4 » du contrôleur L298N

2) On place la carte Arduino Nano sur le BreadBoard et le module Bluetooth HC-06 (placé sur le châssis de notre voiture)

- . Le BreadBoard est collé sur le châssis
- . Le module Bluetooth HC-06 est placé de manière à faciliter les branchements RXD ET TXD sur les Sorties/Entrées numériques de la carte Arduino Nano

3) On relie les Entrées du L298N

- . On relie les Entrées IN1, IN2, IN3, IN4 et ENA, ENB avec les Entrées/Sorties numériques de la carte Arduino Nano

RECEPTION DES DONNEES (construction de la voiture)

4) GND ET VCC

- . On relie le VCC et GND du module Bluetooth avec le VCC et GND de la carte Arduino Nano (on relie aussi les Entrées/Sorties numériques de la carte Arduino)
- . On relie le 5V du contrôleur L298N avec un fil de connexion
- . On relie le GND du L298N avec la Pile (de même avec le VCC) -> on relie le tout avec la Pile (et on met un autre GND en parallèle pour le relier au breadboard)
- . On relie le 5V du contrôleur L298N sur le breadboard après que l'on ait relié les bornes de la pile (+ et -) sur le breadboard
- . On relie pour finir aussi le GND resté branché en parallèle sur le breadboard puis on finit par relier les 5V et GND sur la carte Arduino Nano