

Projet Sumo

Groupe :

CLEMENT Pierre

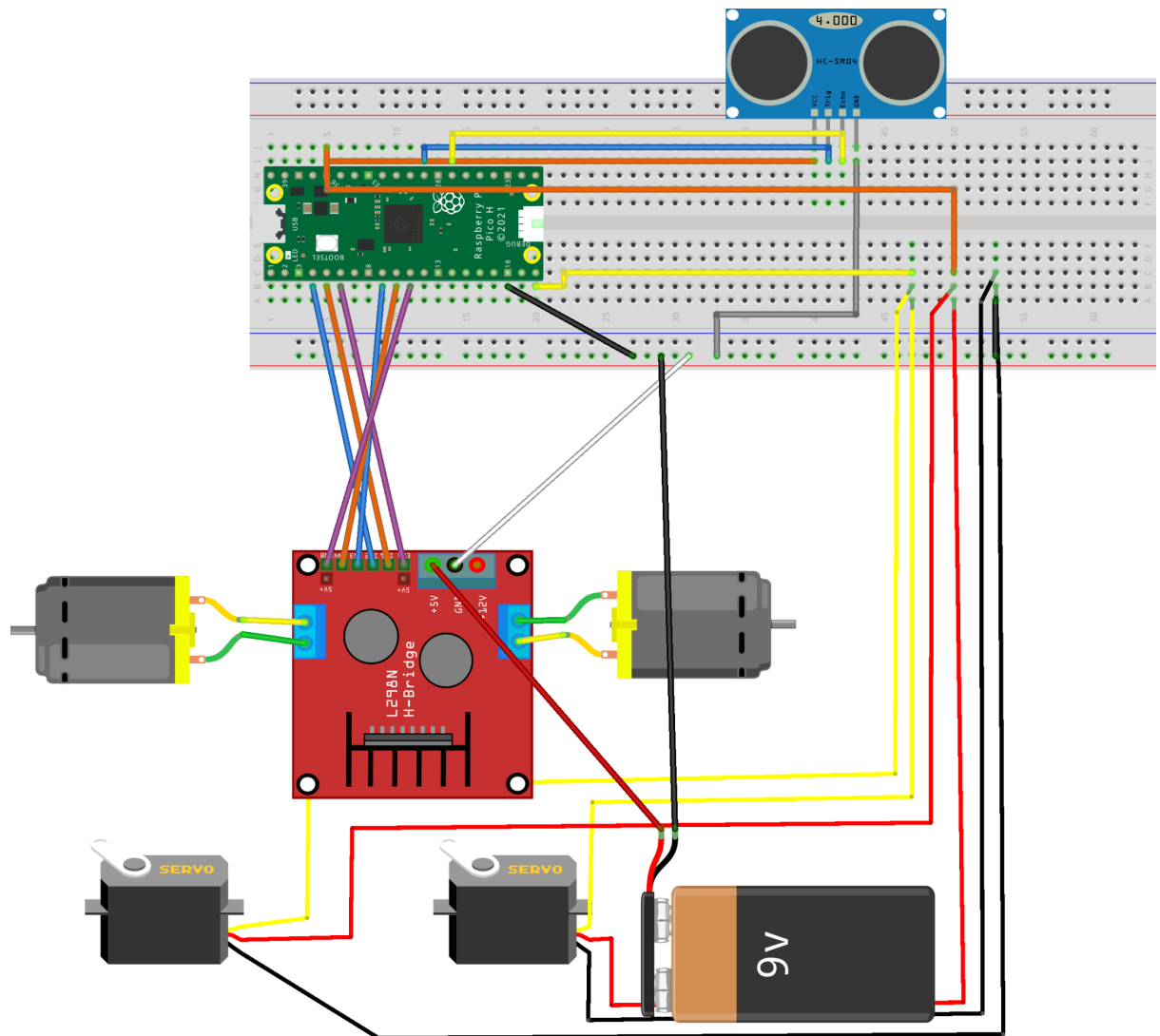
WILLSON Abdou

AUZEPY Nicolas

Description :

Le robot sera équipé d'un micro-contrôleur Raspberry Pi Pico et de deux moteurs munis de roues contrôlées et alimentées par une L298n connectée à une source d'énergie portable. Il se déplacera de manière aléatoire et, grâce à un capteur ultrason placé à l'avant, il activera les servomoteurs reliés à un bras pousseur tout en s'arrêtant de avancer. Le robot disposera vraisemblablement d'un système simple, tel qu'un morceau de caoutchouc, pour l'empêcher de reculer.

Image du montage prévisionnel :



fritzing