

Lista de Componentes + “Fritzing” Diagrams

Projeto RMIC

93143 - Miguel Nabais

93168 - Ricardo Febra

Componentes Ligação LoRa:

- HY-SRF05 Ultrasonic Distance Sensor Module
- Arduino Leonardo
- Dragino Lora/GPS Shield v95

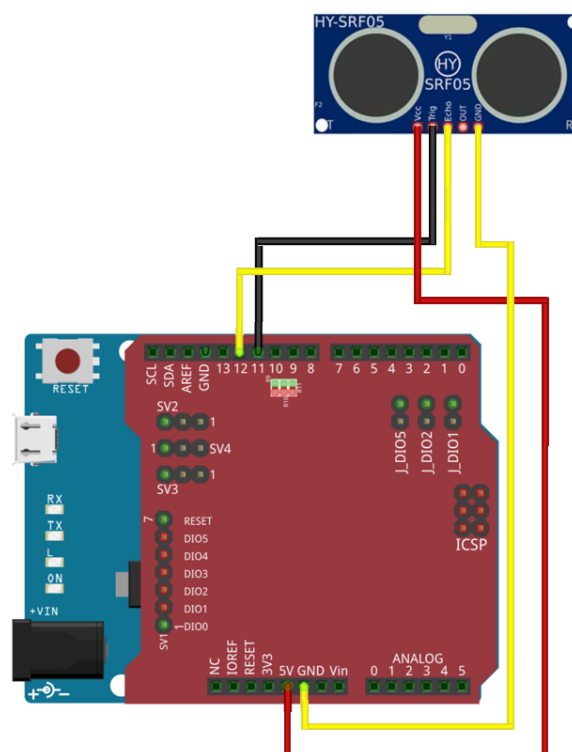


Fig 1: Detecção de movimento usando um Dragino GPS/LoRa shield montado em cima de um arduino Leonardo, e um sensor de distância por ultrasom.

Componentes Carro controlado por wifi:

- Esp32-cam wifi
- Arduino Uno
- AlphaBot Basic Robot building kit for Arduino
- Buzzer (piezo speaker)
- 2 baterias de lítio 18650

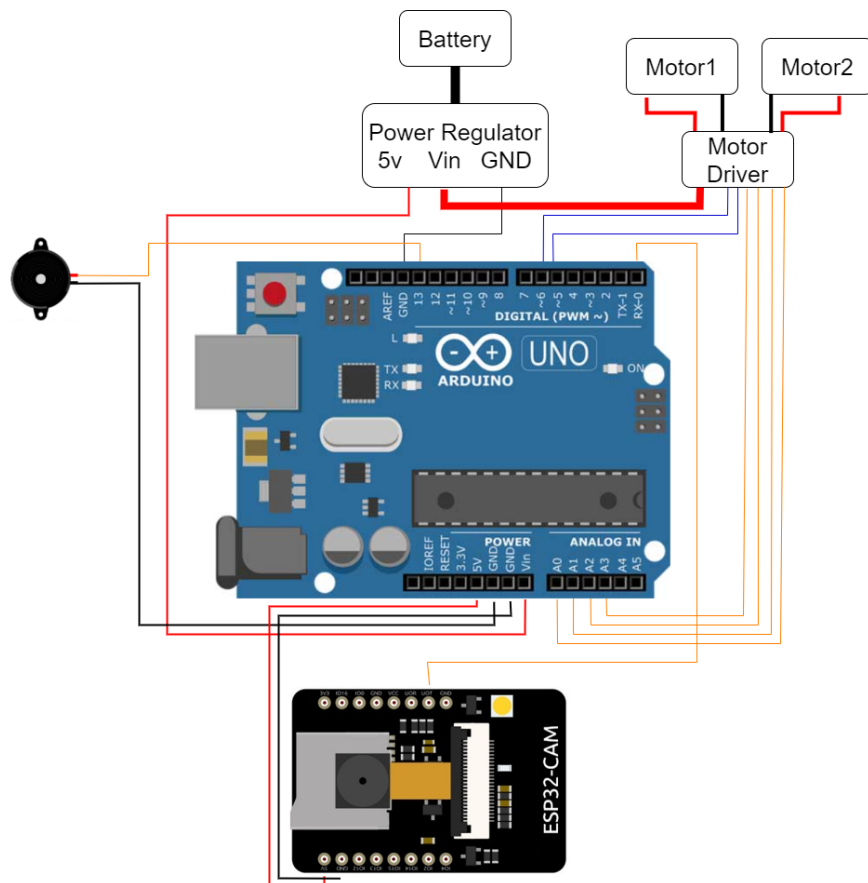


Fig 2: Ligações a bordo do AlphaBot. Arduino Uno ligado a ESP32-CAM, aos motores do AlphaBot e ao Buzzer.