

- Design inspiré du tracteur de cars
- Portée de caméra : 4m à l'arrêt
- Vitesse : 55cm/s en ligne droite
- Vitesse angulaire : 230°/s
- Communication avec du JS et CSS pour le site, possibilité de conduire avec zqsd
- Répartition des poids optimale : roule en ligne droite et ne cabre pas

Contrôle	manuel raspberry	
	Direction:	
1	Ŏ	
	Vitesse:	
	0	
	Mode Auto	
	Arret d'urgence	