Raspberry Pi 2 opdracht 3 – Robot/Car

Inhoud

[1 Opdracht 2](#_Toc74571878)

[2 Omschrijving 2](#_Toc74571879)

[2.1 Hardware 2](#_Toc74571880)

[2.2 Werking 3](#_Toc74571881)

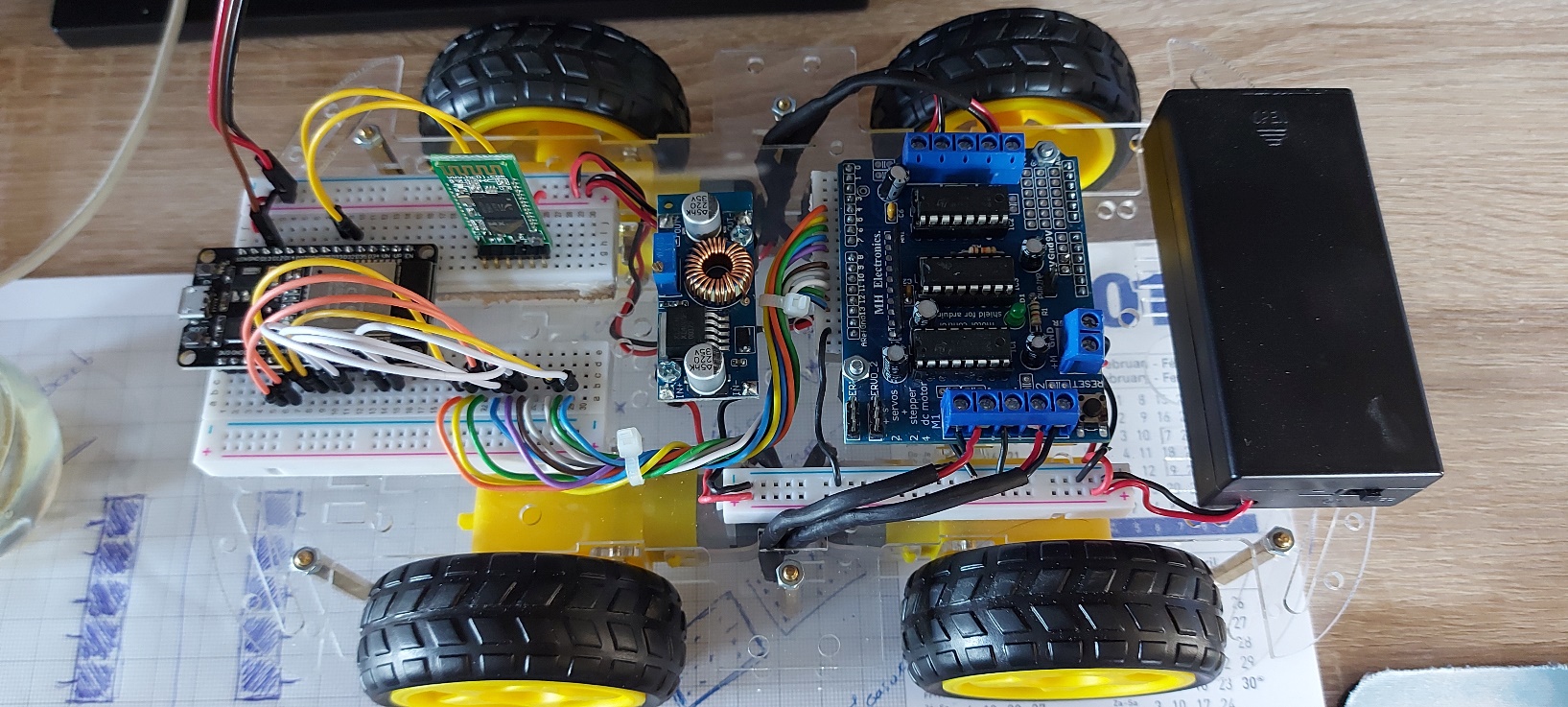
[3 Schema 4](#_Toc74571882)

# Opdracht

Bouw een auto die bestuurbaar is via een app op de smartphone.

# Omschrijving

## Hardware



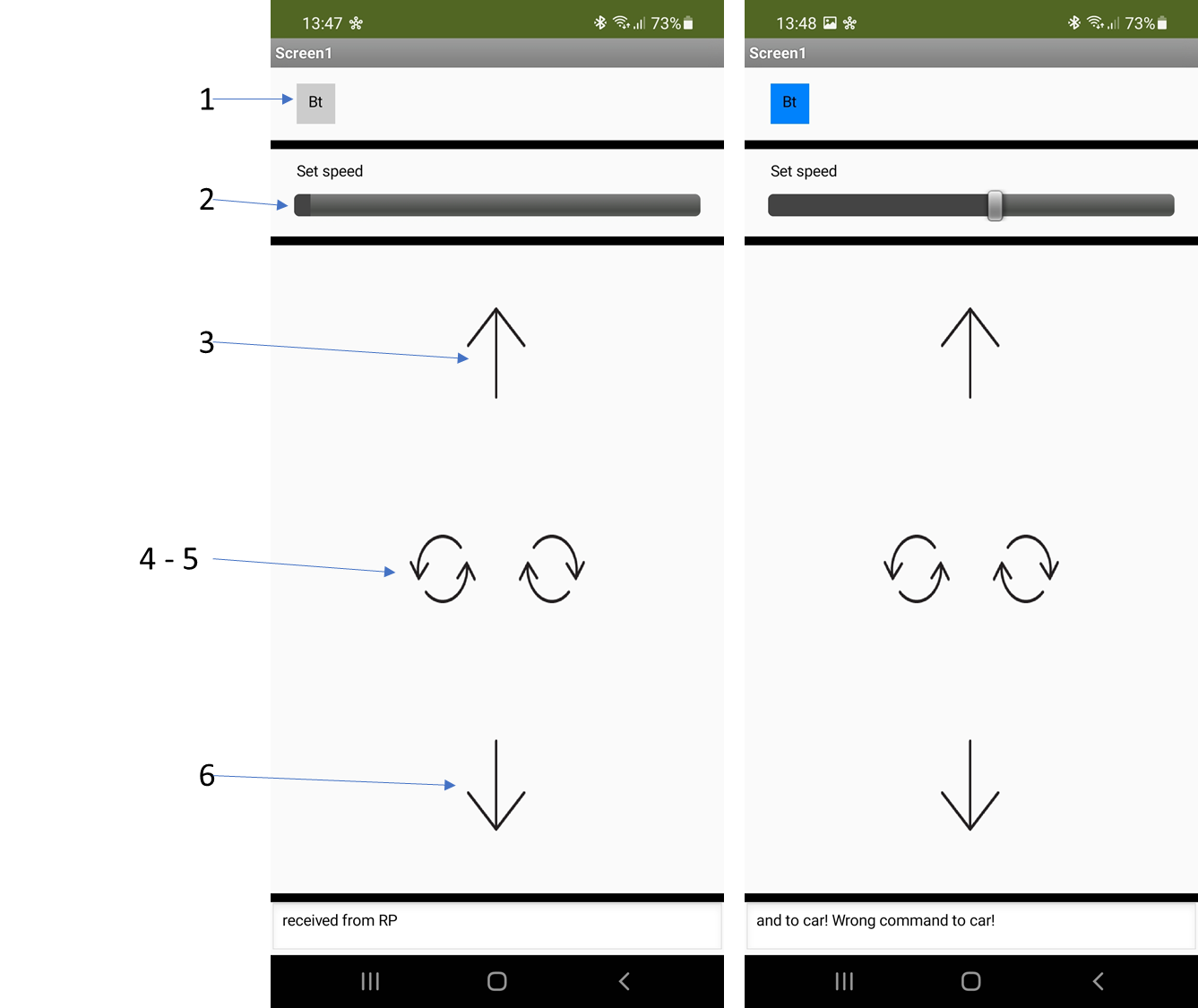
Figuur : foto auto

De gebruikte hardware :

* ESP32
* Bluetooth module HC-05
* DC-DC step down converter
* Motorshield
* 4x dc motor
* 2x batterij 18650

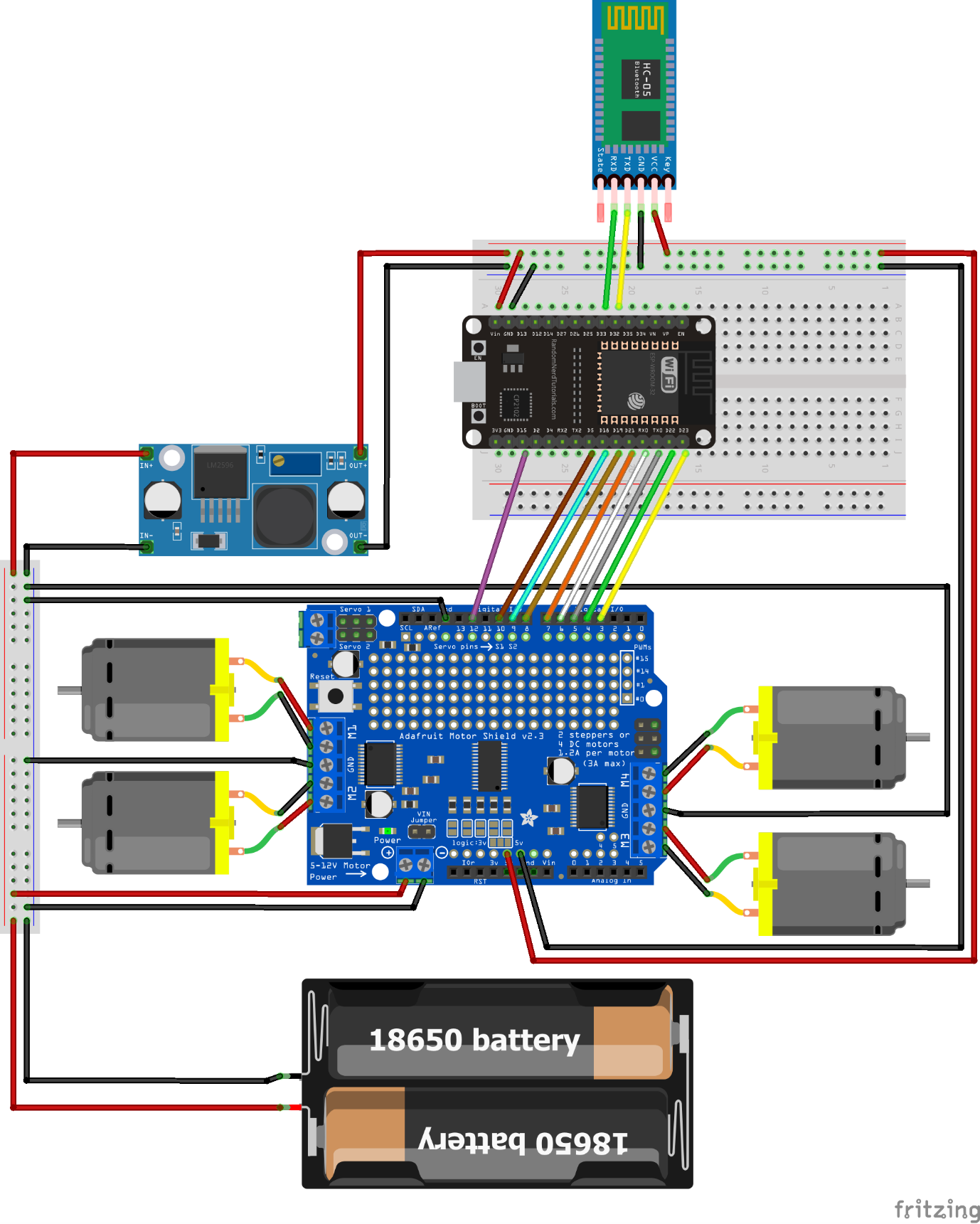
## Werking

1. Schakel de auto aan. (Schuifschakelaar op de batterijhouder)
2. Open de app
3. Selecteer de knop *Bt (1)* om verbinding te maken met de auto. De verbinding is ok als de knop een blauwe kleur heeft.
4. Met de slider *(2)* kan de snelheid van de auto geregeld worden.
5. 3, 4, 5 en 6 zijn de richting knoppen om de auto te besturen



Figuur : opbouw app en knoppen

# Schema



Figuur : Schema