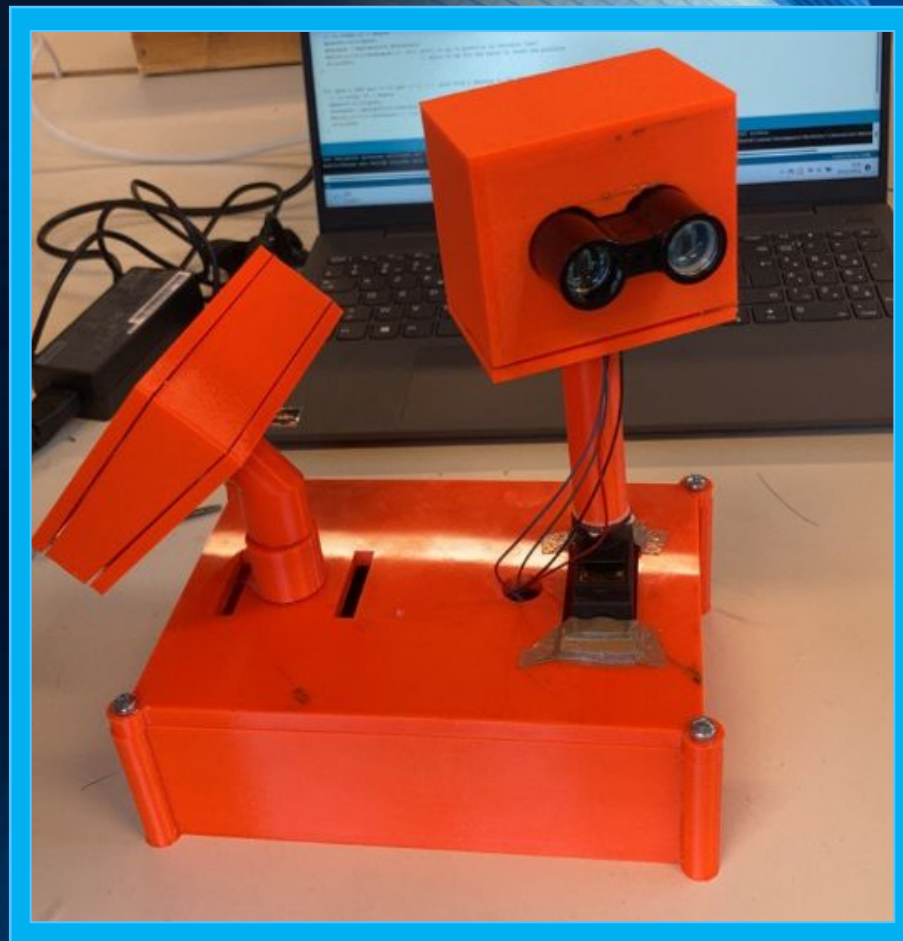




POLYTECH<sup>®</sup>  
NICE-SOPHIA

# Le RADARDUINO

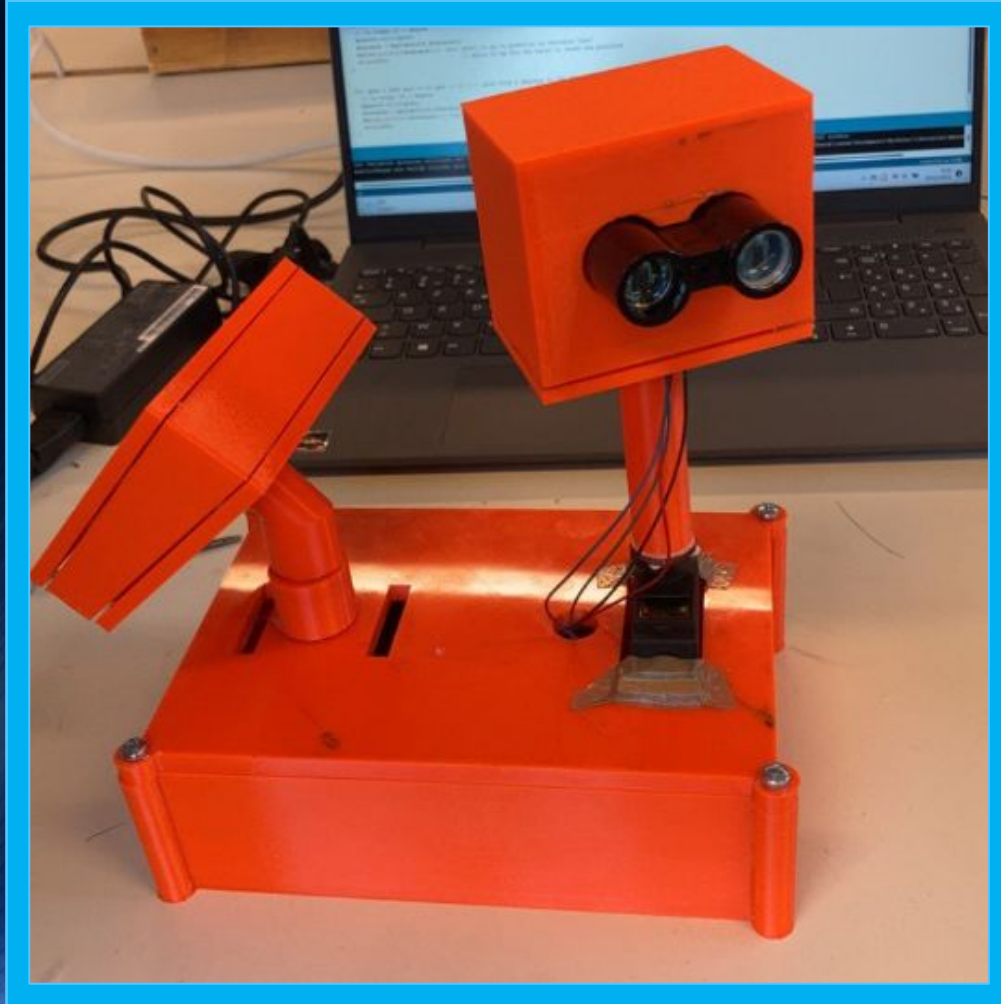
YOUNISSE AKBAB ET THÉO LASSAUNIERE



# Sommaire

- Présentation du projet
- Conception et algorithme du projet
- Démonstration
- Répartition des tâches
- Difficultés rencontrées
- Conclusion-Perspective

# Présentation du projet

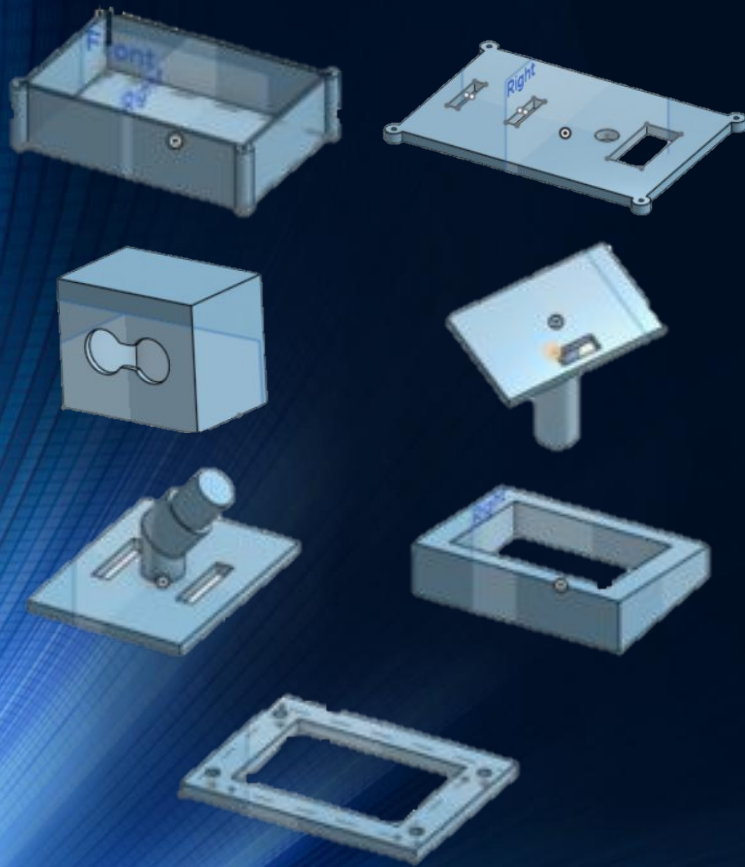


- Objectifs techniques et personnels
- Quels matériels et composants a-t-on utilisés ?

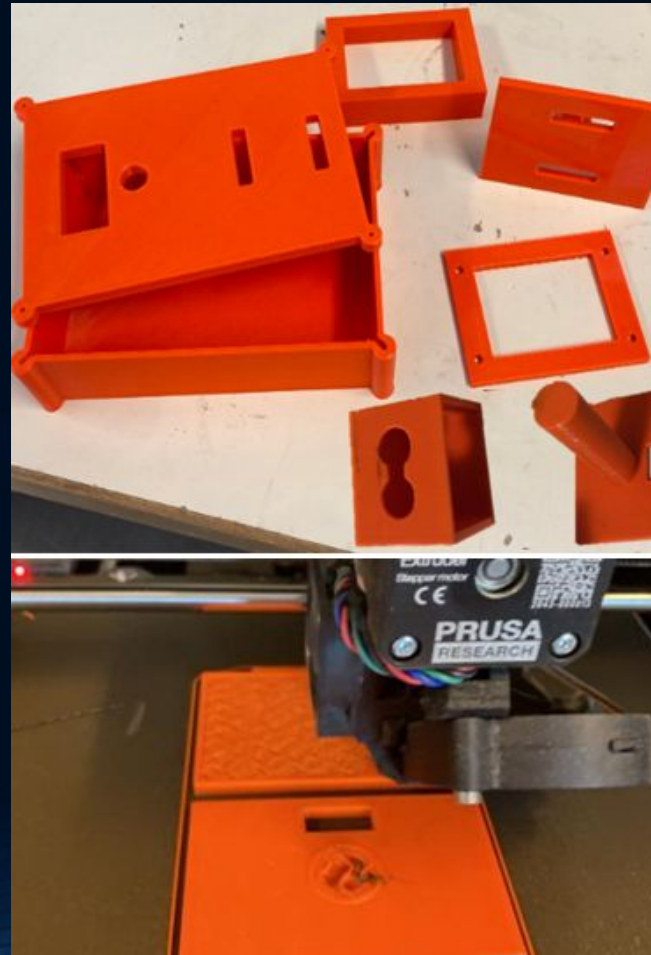


# Conception 3D

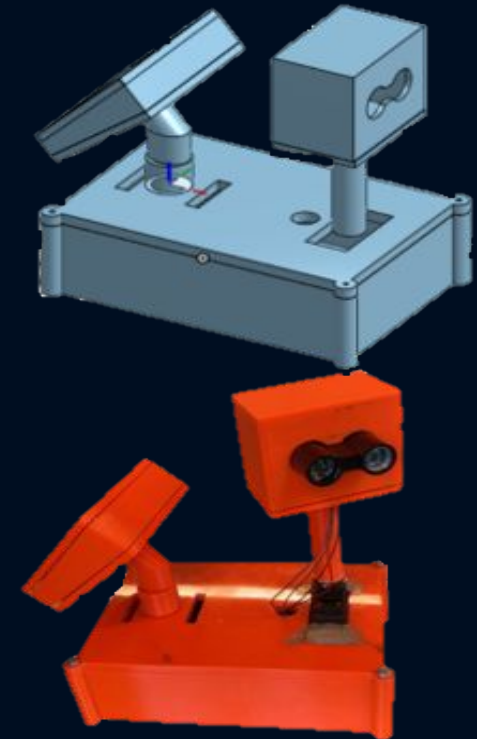
MODÉLISATION



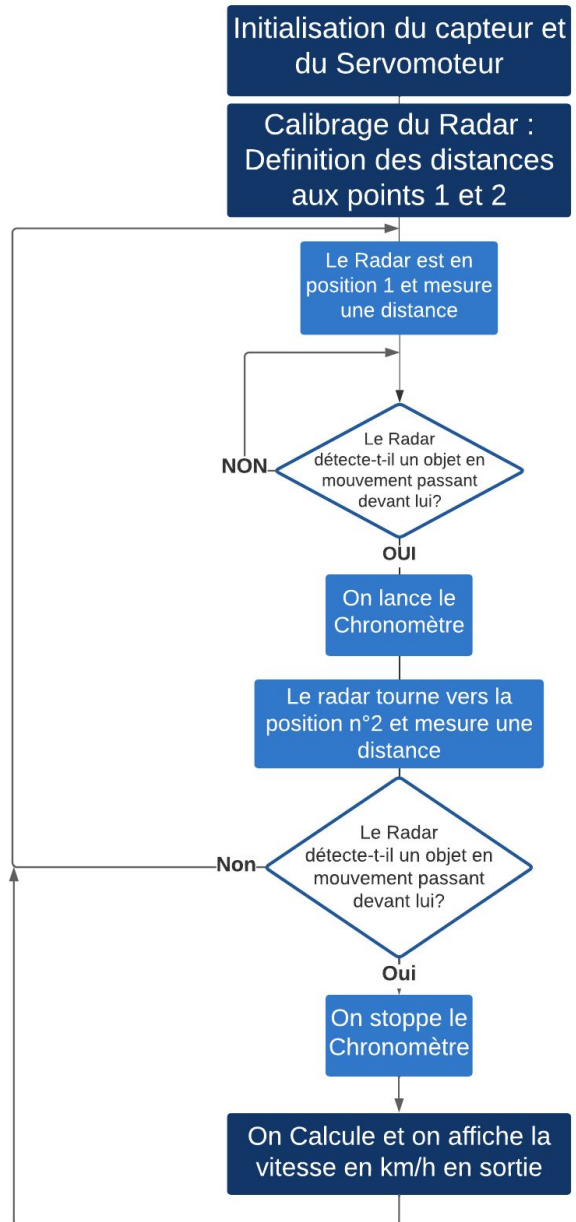
IMPRESSION



ASSEMBLAGE

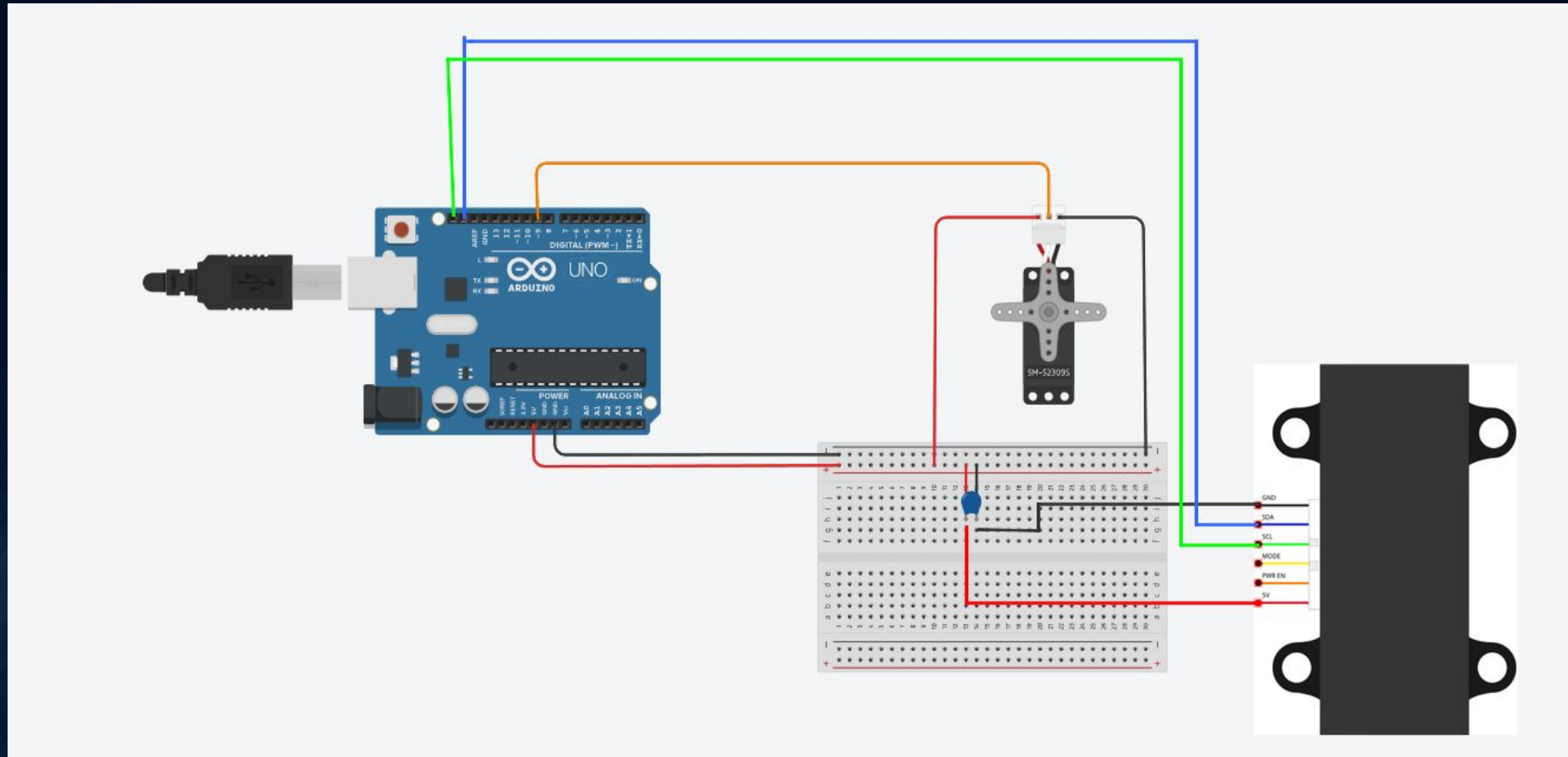


## Algorithme Radarduino



# Algorithme du projet

# Schéma électrique du RADARDUINO





# DÉMONSTRATION DU PROJET



POLYTECH<sup>®</sup>  
NICE-SOPHIA

# Répartition des tâches

## YOUNISSE

- Conception du RADARDUINO
- Modélisation 3D des pièces du RADARDUINO
- Fablab et collage des pièces 3D

## THÉO

- Câblages des composants
- Codage du matériels et des composants
- Calcul et affichage de la vitesse

## ENSEMBLE

- Idée de fonctionnement du projet
- Assemblage et collage du projet
- Entraide dans toutes les tâches assignées à un membre de l'équipe



# Difficultés rencontrées

- Plusieurs problèmes avec les capteurs de distance → • capteur non adapté ou non fonctionnel
- Problèmes avec l'écran TFT 2.8 → • Ecran blanc, ne réagissant pas au code
- Problèmes d'impression 3D → • Pièce mal imprimée (de travers par exemple)

# Conclusion-Perspective

## Apport du projet :

- Gérer les problèmes en autonomie
- Travail d'équipe
- Première confrontation au monde de l'ingénierie

## Amélioration du projet :

- Afficher la vitesse sur l'écran du radar
- Détecte que les objets métalliques (Voiture, moto)
- Flash l'objet après avoir dépassé une limite de vitesse

**MERCI POUR VOTRE ATTENTION**