**Cahier des charges**

Voiture télécommandé avec gant :

Gant : 1 Carte Arduino

* Mouvement de la main => collecte les valeurs de déplacement (axes x et y) => module accéléromètre
* Communication Bluetooth avec la voiture => transmet les valeurs de déplacement (axes x et y) => module Bluetooth

Voiture : 1 Carte Arduino

* Communication Bluetooth avec le gant => récupère les valeurs de déplacement (axes x et y) => module Bluetooth
* Déplacement de la voiture => 4 ou 3 (2 motrices + 1 libre) roues => 4 ou 2 moteurs indépendants