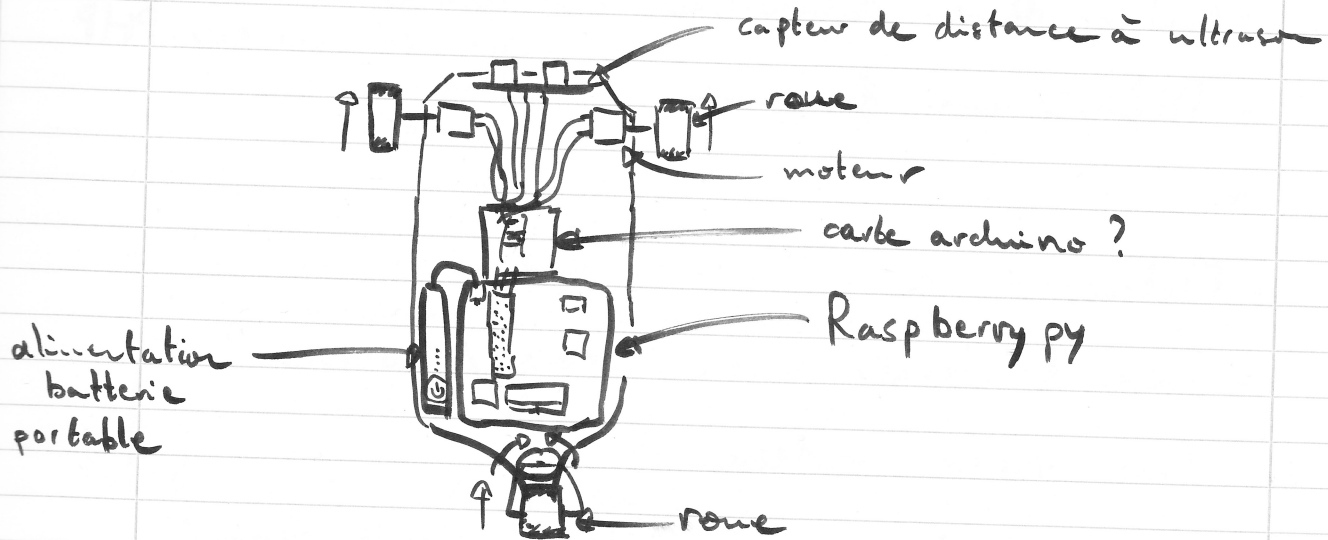


PROJET ISN

0,5/01/17

Idee de départ :



Projet 1.0 de voiture autonome

Serveur en PHP pour contrôler le déplacement de la voiture + apporter une partie graphique

Étapes :

- 1- Connecter le capteur à ultrason au raspberry py afin de parvenir à afficher une distance
↳ Donc faire une fonction
↳ Le serveur du site en PHP pour afficher la dist.
- 2- Contrôler un \varnothing moteur à partir du raspberry py (sens, vitesse, direction)
- 3 - Associer le programme distance + moteurs

Capteurs :

- Évaluer une distance
- Définir une fréquence
- Afficher une distance sur un serveur PHP

«

Moteurs :

- Faire fonctionner dans un sens / inverse
- Faire varier vitesse
- Faire fonctionner 2 moteurs simultanément
- Commander les moteurs à partir d'un serveur PHP

Commencer par le serveur en PHP en attendant les pièces électroniques.

Raspberry pi + Moteur → possible mais pas moteur définitif.