Projet :

Contrôle d'une voiture par le biais d'un RaspberryPI et d'un site internet.

+ capteur distance pour éviter la collision avec un obstacle fixe.

1:

programme permettant la mesure d'une distance avec un capteur à ultrason sur le raspberryPI.

2:

De même mais avec le contrôle des moteurs (sens, vitesse)

3:

Lier les deux programme (fonctionnement en même temps : contrôle de la voiture avec distance d’un obstacle) + fonction = blocage de l’avancé du véhicule si trop proche d’un obstacle

(Page internet permettant au client de communiquer (en interne du réseau) avec la voiture) ( serveur web sur le Raspberry Pi, liée a une page web).

4: application permettant l’affichage de la distance.

5:Application permettant le contrôle des moteurs. (PI radio-contrôlé)