

## Projet Arduino: The Destroyer

**CLEMENT Andy / HADDOURY Hamza** 

X X

### INTRODUCTION

#### Objectif:

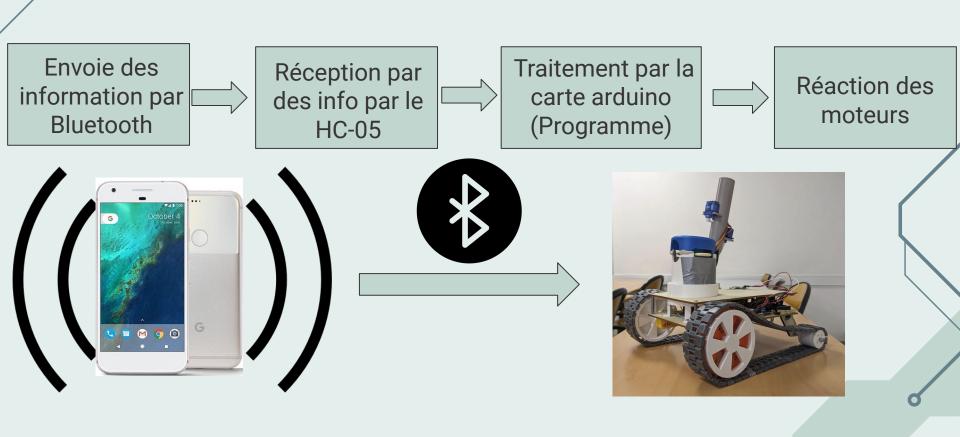
- -Objet mobile
- -Contrôle à distance
- -Utilisation simple et ludique

#### Cahier des charges:

- -Tir de projectile (Canon)
- -Communication bluetooth
- -Marche avant/ marche arrière/ virage gauche/ virage droite
- -Fonctionnement sur batterie



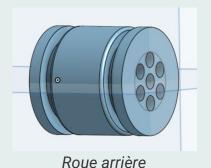
## Fonctionnement général



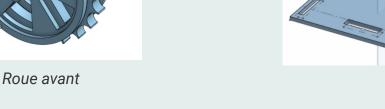
## Conception (Châssis et roues)

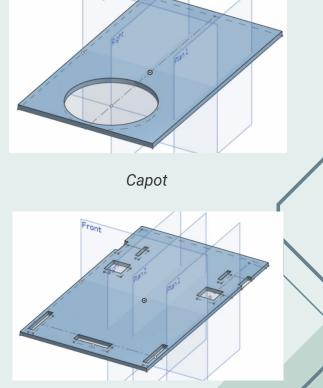
#### Châssis et mouvement:

- -Imagination de la forme du tank (Char FT-17)
- -Placement des éléments dans le châssis
- -Modélisation des roues et des supports de roue
- -Conception via Onshape (prévention des problèmes)

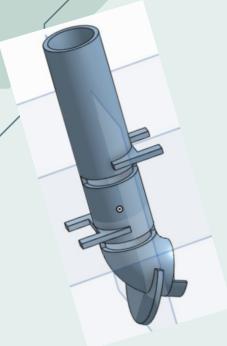








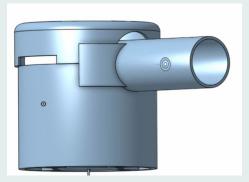
Châssis

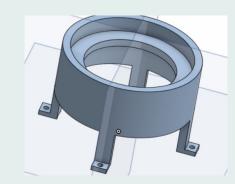


#### Conception (Canon)

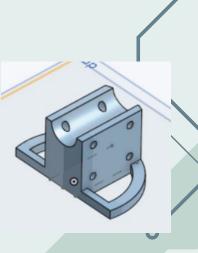
#### Supports et chargeur :

- Imagination de supports ergonomiques.
- Modélisation et Impression d'un support pour les 2 moteurs, d'un chargeur (capacité : 5 balles) et d'une coque pour le canon.
- assemblage des pièces pour constituer le canon.





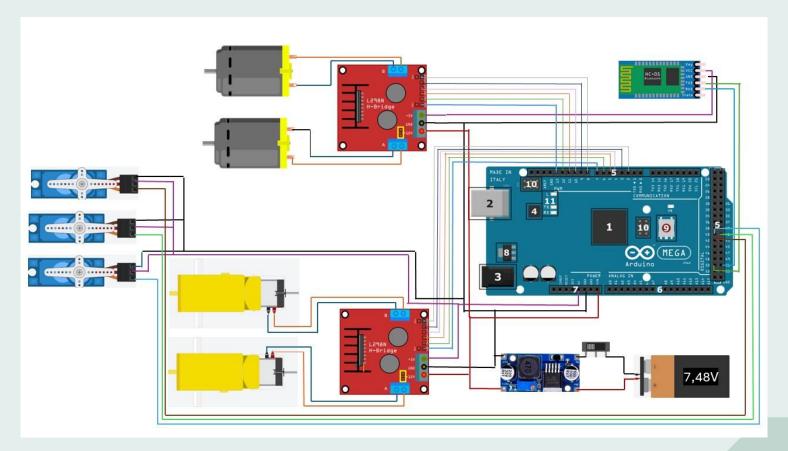




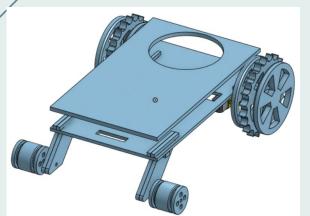
#### Matériel nécessaires

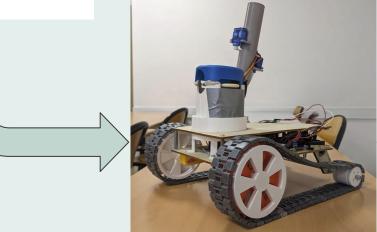
- 1 Carte Arduino Mega
- 2 motoréducteurs à courant continue
- 2 ponts en H (L298N)
- 1 module Blutooth HC-05
- 1 batterie Lithium-ion de 7V
- 3 servos moteurs- SG90 (Chargeur)
- 2 moteurs à faible couple-MABUCHI RS 280 (lanceur de balle)

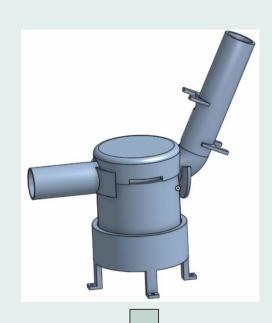
## branchement général



## Assemblage



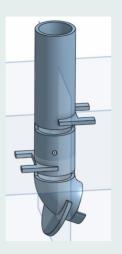






#### Programmation:

- programmation fonctionnel: chaque fonction est relié à une action
- contrôle des moteurs de direction.



```
void tier(){
 MotorsOn();
 delay(450);
 rotateServoClockwise(myServo2, 15);
 delay(100);
 rotateServoClockwise(myServo1, 40);
 delay(150);
 rotateServoClockwise(myServo1, -40);
 delay(100);
 rotateServoClockwise(myServo2, -15);
MotorsOff();
```

Exemple de fonction





# Thanks for listening

× ×

X X