

Dossier technique

FSM ROBOT v1.0

Nom du robot : R3aad

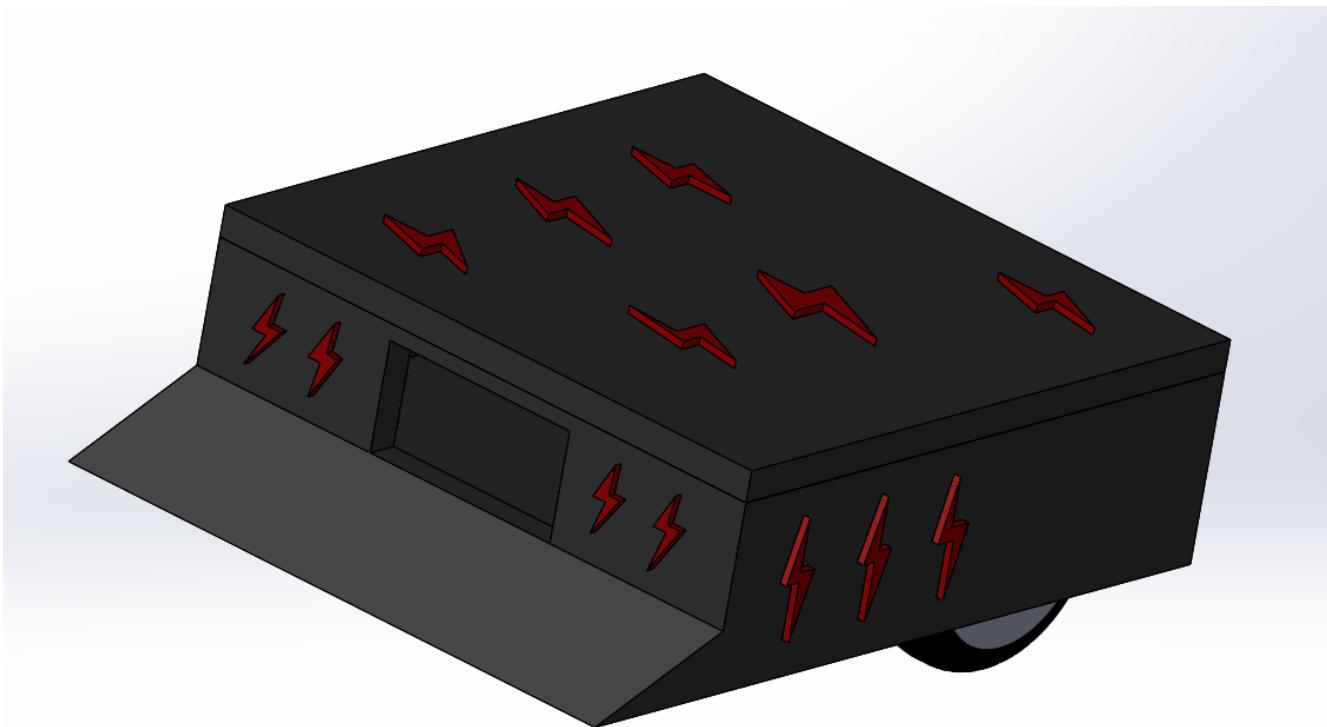
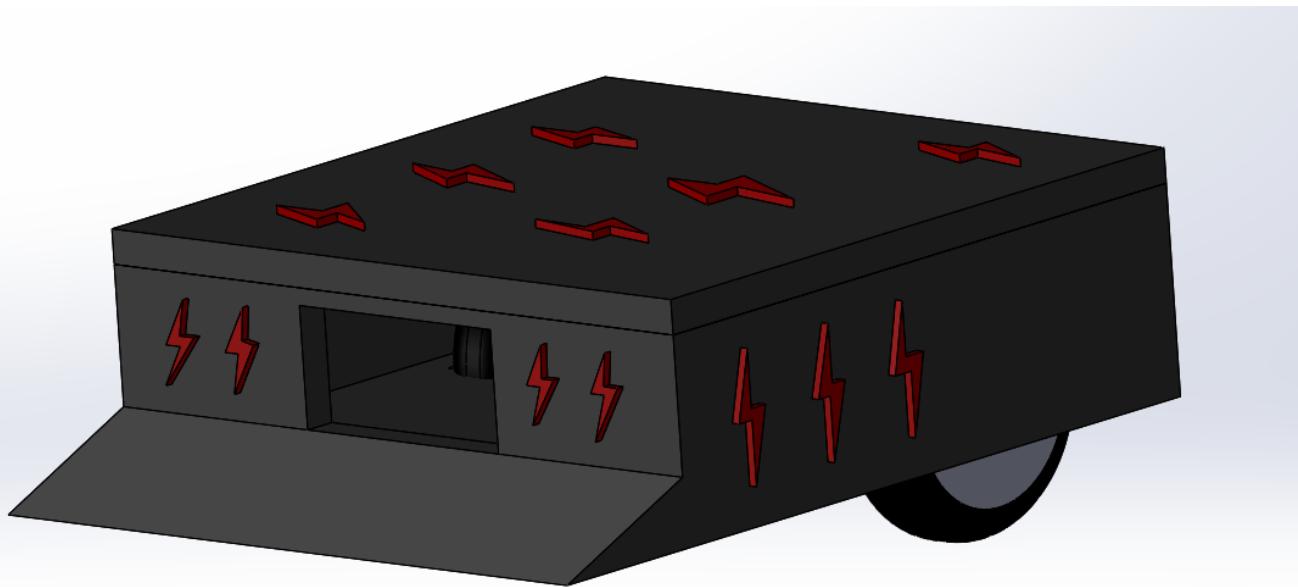
Nom du chef d'équipe : Med Ammar Bellalah

Nom du 1er membre : Djema Mahdi

nom du 2éme membre : Bejaoui Malek

I. Partie mécanique

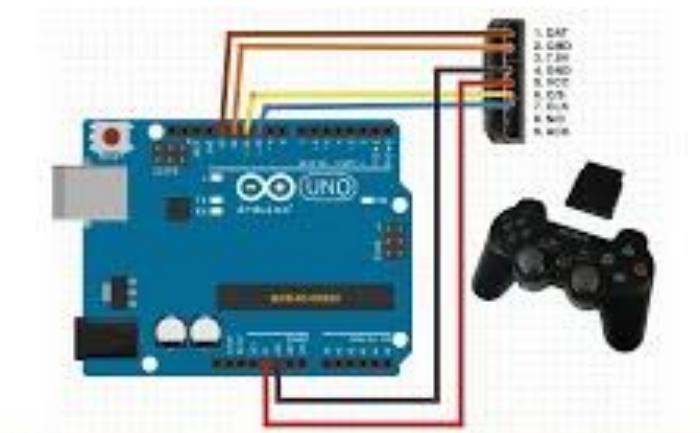
la conception de robot a été faite à l'aide du logiciel de conception 3D SOLIDWORKS



II. Partie électrique

A.Partie commande

la partie commande est constitué d'une carte Arduino uno contrôlé à distance par une manette ps2 sans fils .



B.Partie puissance

1. les pilotes des moteurs Hover-Board :

Les pilotes des moteurs sont des drivers Ebike-Controler + 10 Relay.
La source de tension pour les moteurs est trois batterie 12v7a .



2. la source d'énergie:

Trois batterie est utilisée pour alimenter les moteurs, chaque batterie sa tension est 12v avec un courant de 7ah



