SYNOPSIS

Orientation

Orientation

Roue avant droite

Essieu

Roue avant gauche

WI-FI

Hélice avant

Position

Servomoteur

Moteur avant

Accéléromètre

Energie mécanique

Données

Energie

Informations (I2C)

Contrôle (PWM)

Contrôle (PWM)

Energie

Raspberry pi

Batterie

Energie

Hélice arrière

Contrôle (PWM)

Régulateur de tension

Energie

Energie mécanique

Energie

Moteur arrière

Piles

Roue arrière droite

Roue arrière gauche