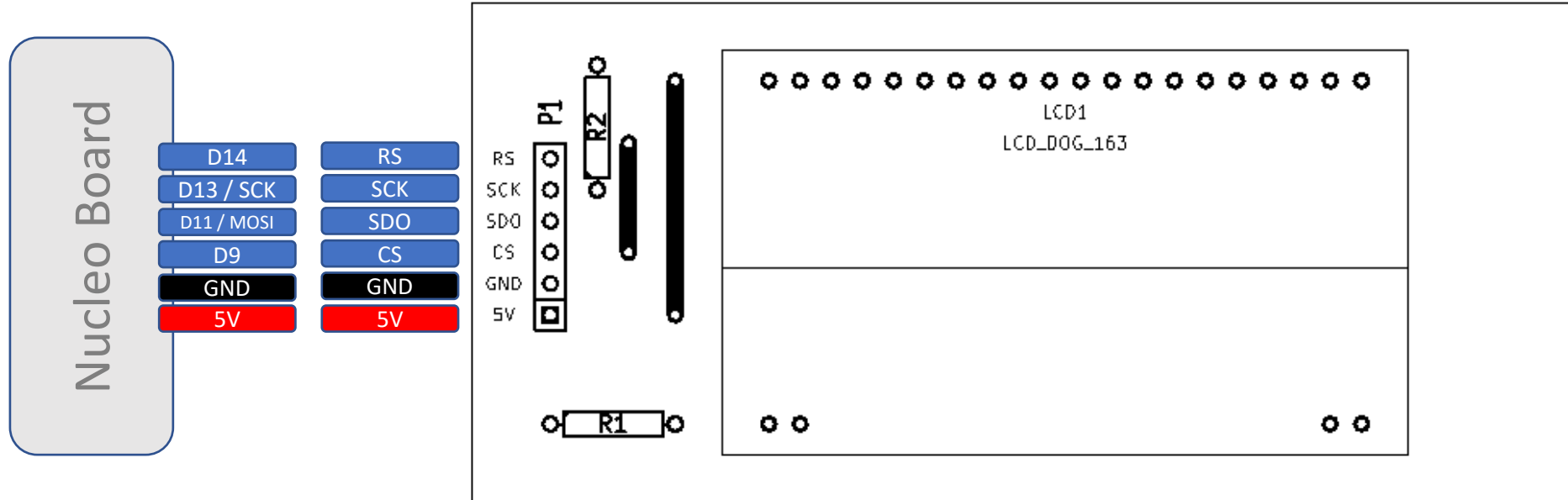


# Ecran LCD

- 3 lignes de 16 caractères

Ecran LCD avec interface SPI / Alimentation 5V

Bibliothèque Nucléo : <https://os.mbed.com/users/villemejane/code/EADogLcd/>



Sortie Numérique

Entrée Numérique

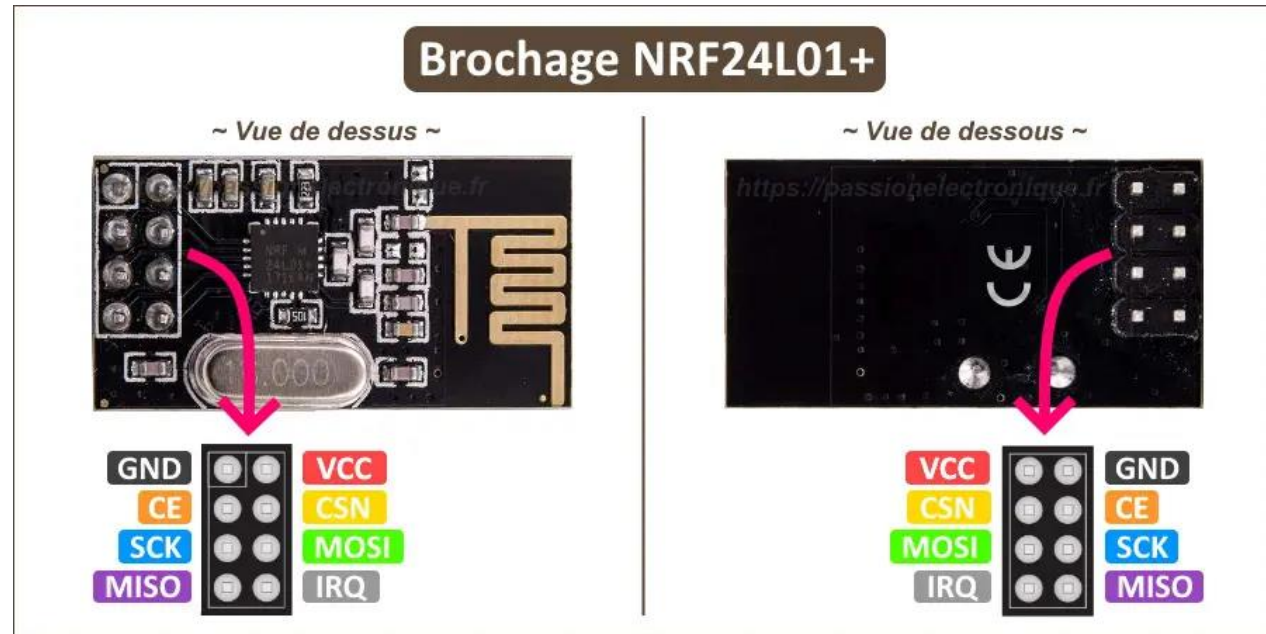
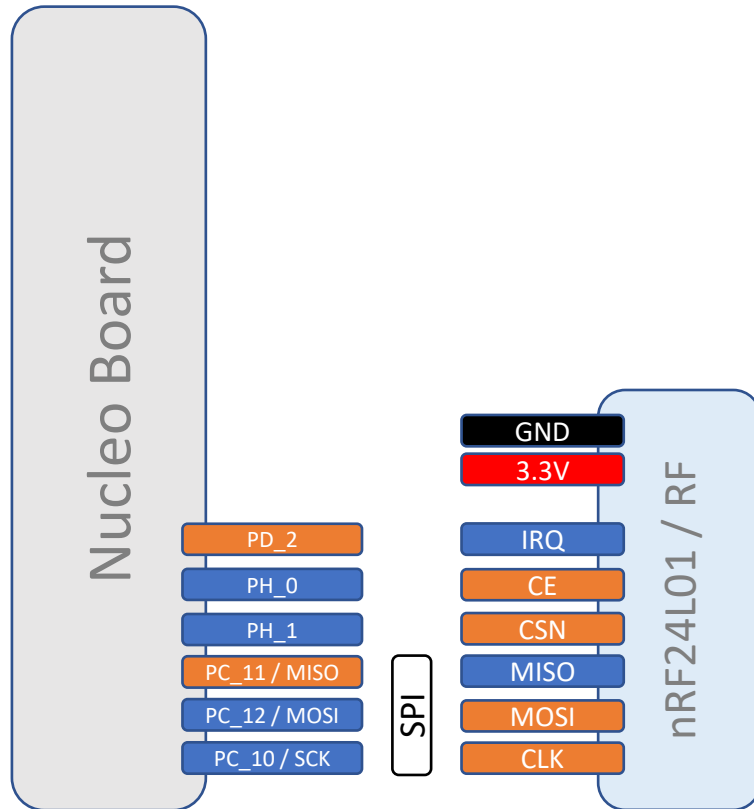
Entrée Analogique

# nRF24

- Contrôleur de lumière
- Communication RF

Module RF nRF24

Programme Nucléo : [https://os.mbed.com/users/villemejane/code/leTI\\_MOD24/](https://os.mbed.com/users/villemejane/code/leTI_MOD24/)



Sortie Numérique

Entrée Numérique

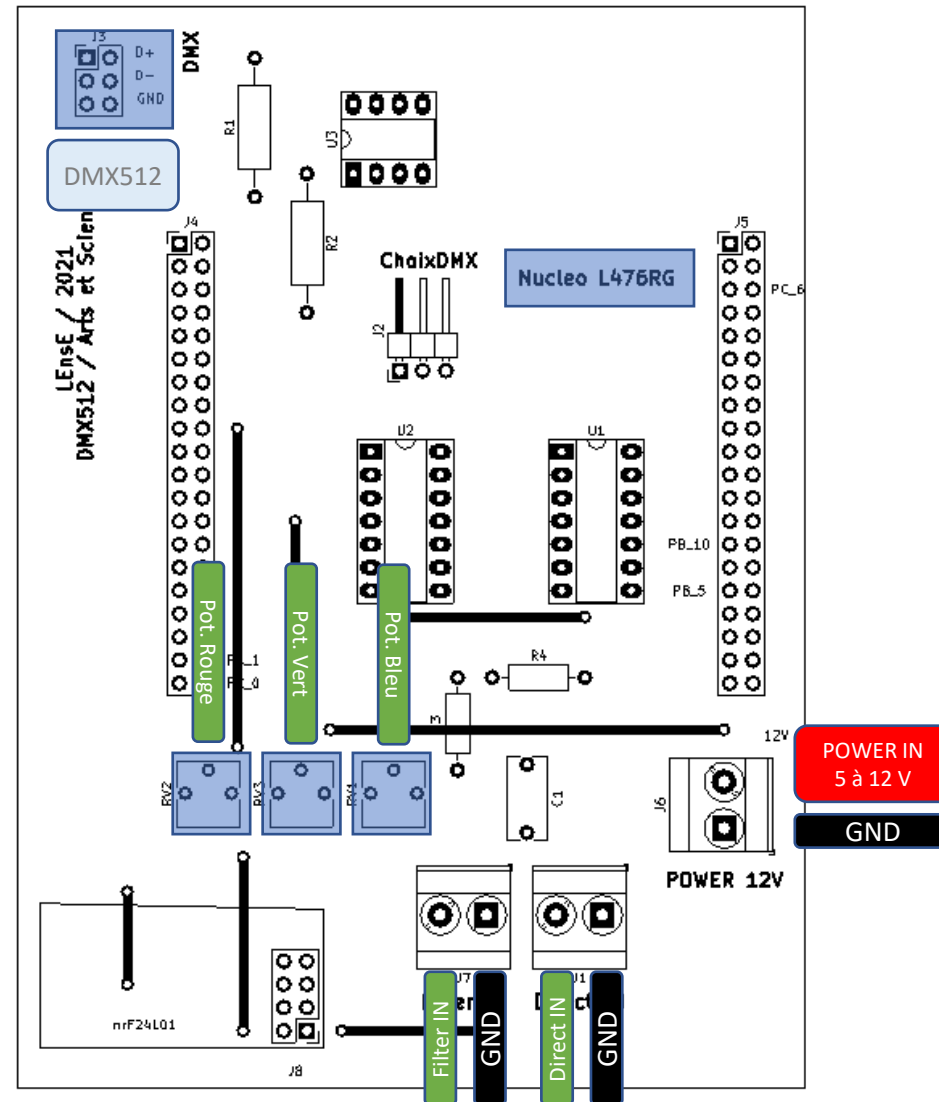
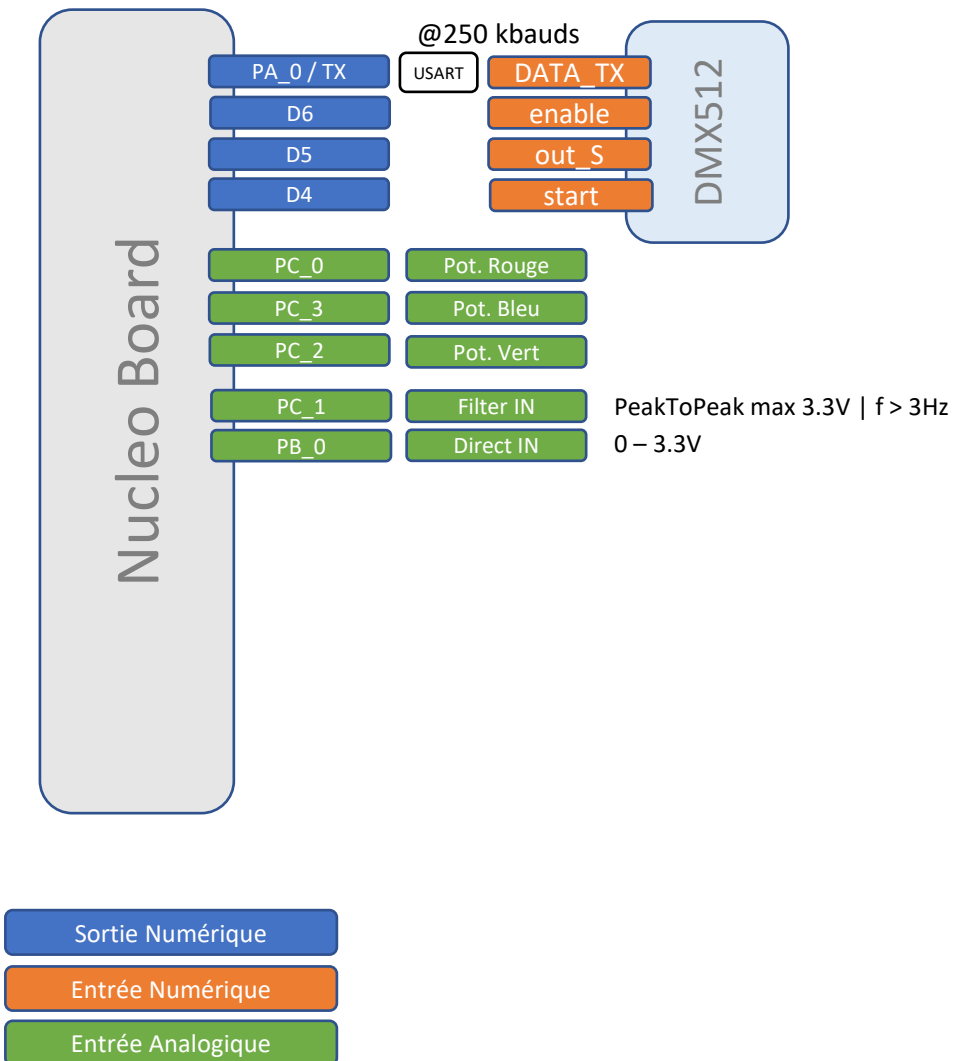
Entrée Analogique

# DMX 512 et nRF24 / carte révision 3

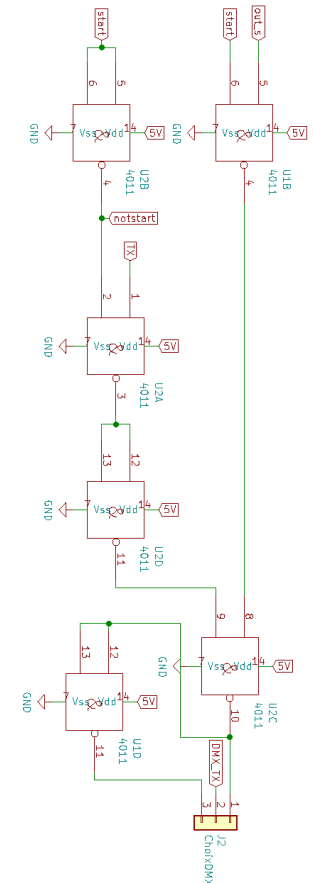
- Contrôleur de lumière
- Communication RF

Contrôleur DMX512

Programme Nucléo DMX : [https://os.mbed.com/users/villemejeane/code/Arts\\_DMX512\\_v1/](https://os.mbed.com/users/villemejeane/code/Arts_DMX512_v1/)



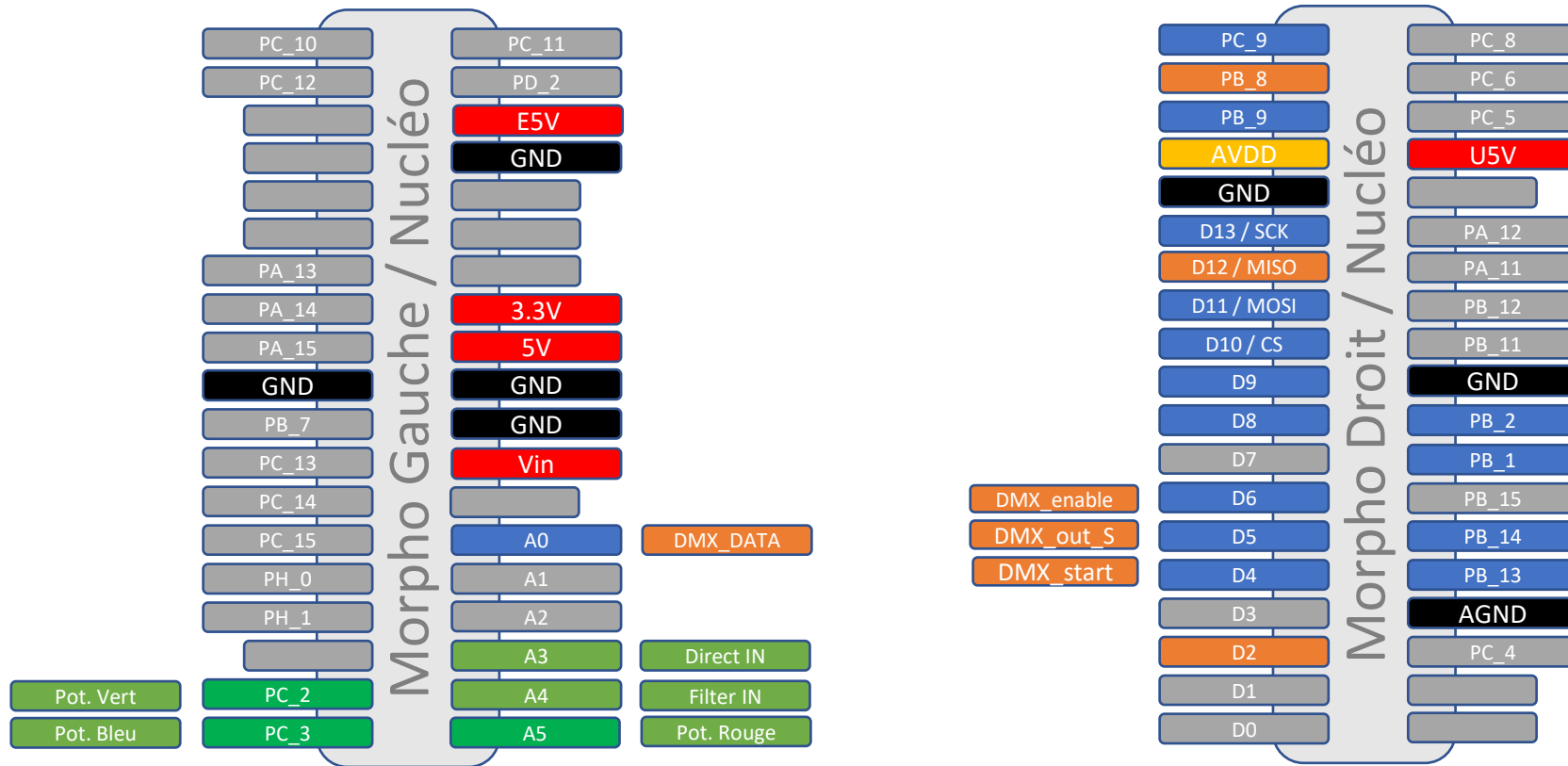
Génération du signal DMX



# DMX 512 et nRF24 / carte révision 3 + MIDI

- Contrôleur de lumière
- Communication RF

## Contrôleur DMX512



### ● Avec l'extension MIDI

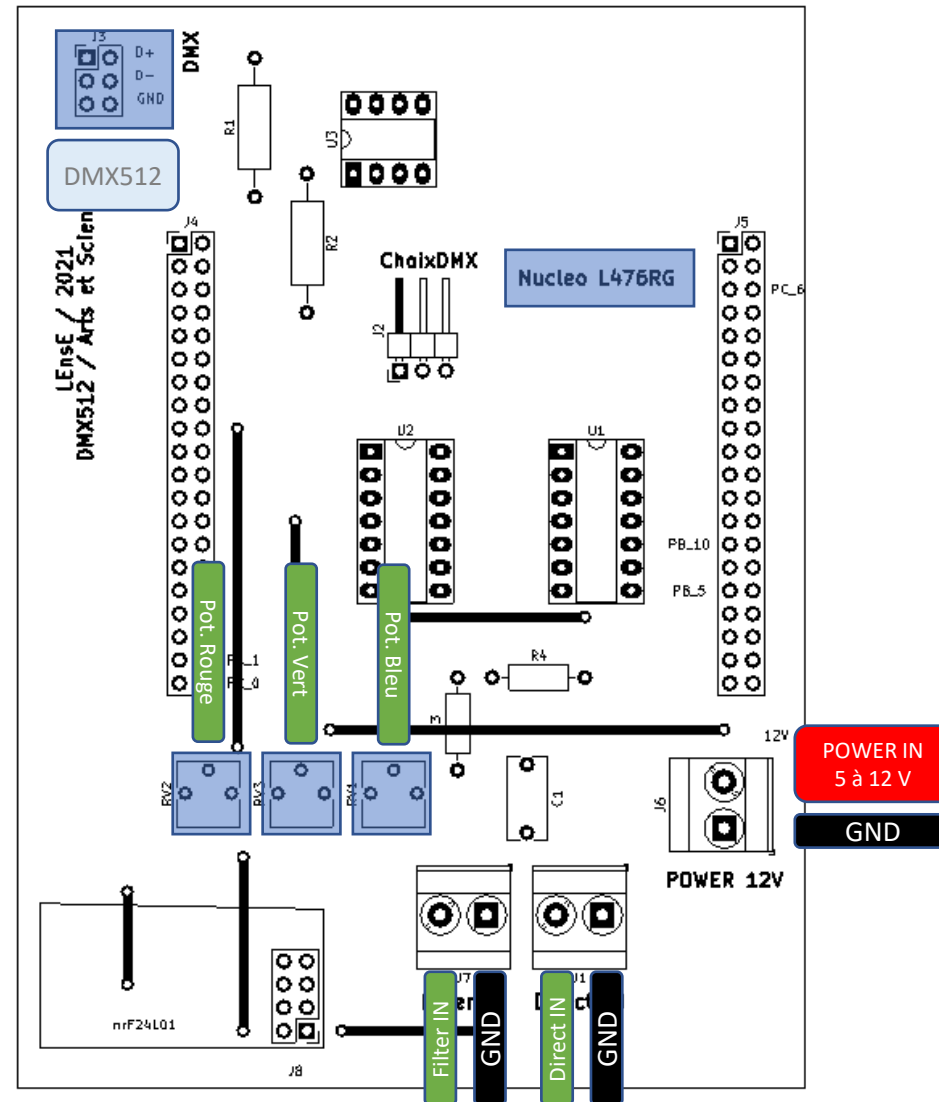
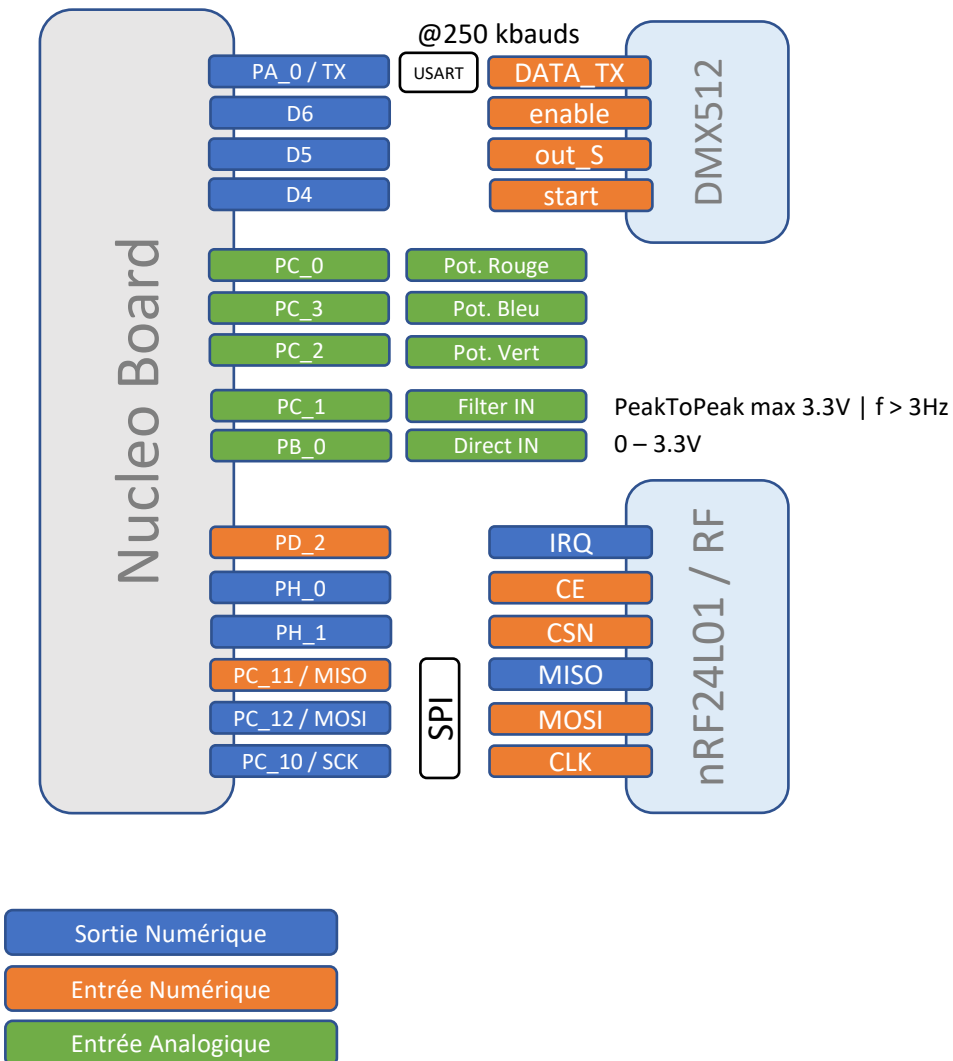
- Non utilisée
- Sortie Numérique
- Entrée Numérique
- Entrée Analogique

# DMX 512 et nRF24 / carte révision 3 + MIDI

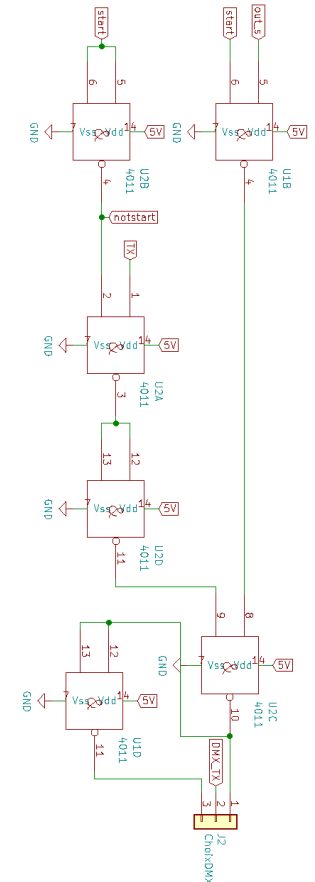
- Contrôleur de lumière
- Communication RF

Contrôleur DMX512 et connexion RF par nRF24

Programme Nucléo DMX : [https://os.mbed.com/users/villemejeane/code/Arts\\_DMX512\\_v1/](https://os.mbed.com/users/villemejeane/code/Arts_DMX512_v1/)



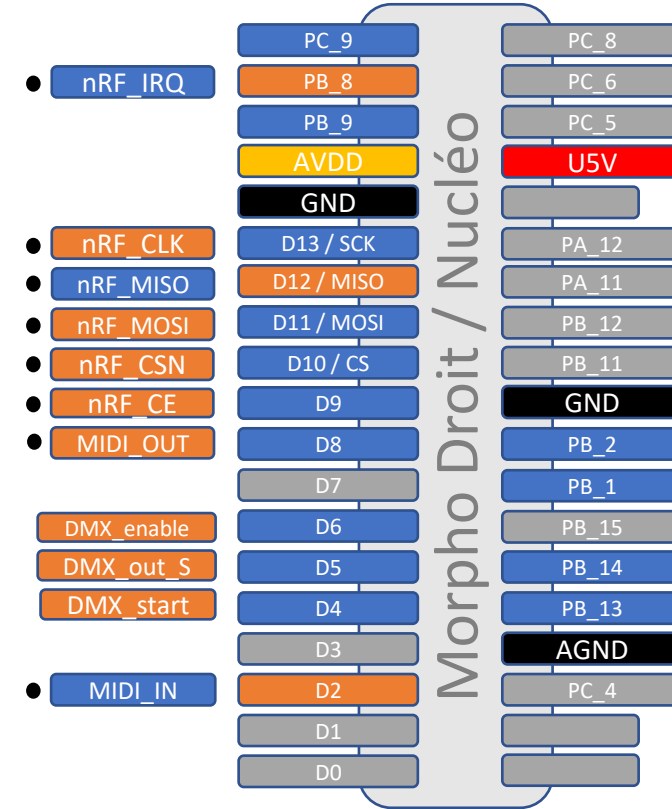
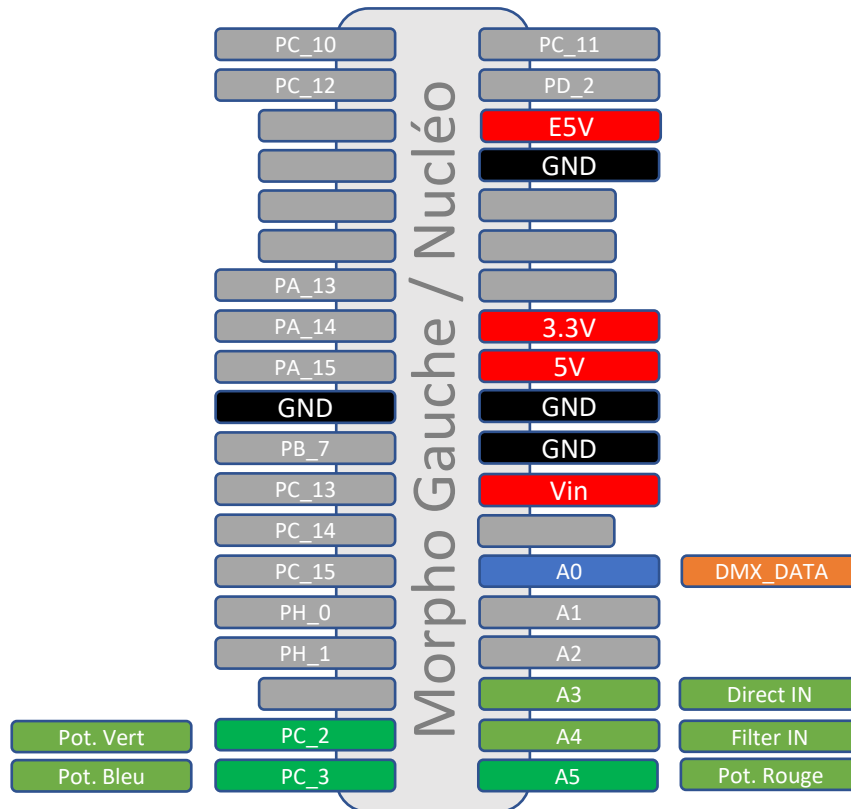
Génération du signal DMX



# DMX 512 et nRF24 / carte révision 3 + MIDI

- Contrôleur de lumière
- Communication RF

## Contrôleur DMX512



### • Avec l'extension MIDI

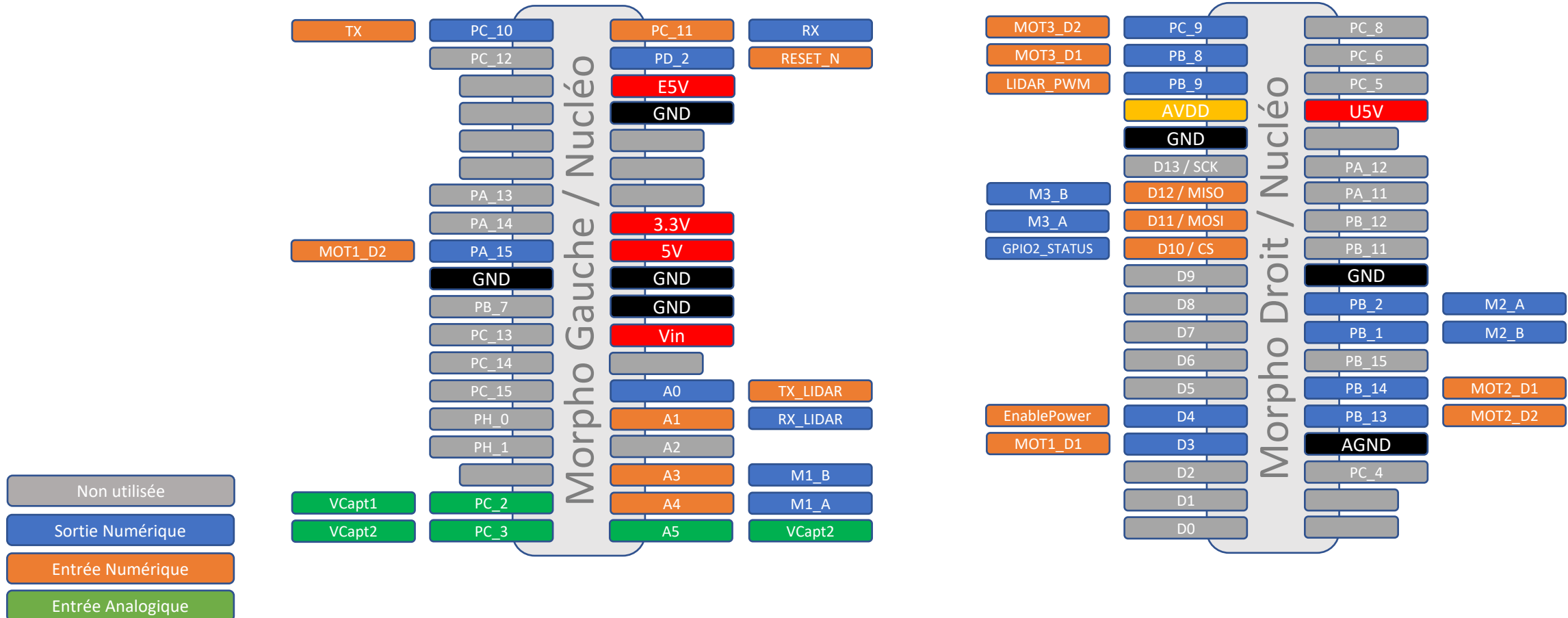
- Non utilisée
- Sortie Numérique
- Entrée Numérique
- Entrée Analogique

# Robot Holonome \_ Actual

- Contrôleur de lumière
- Communication RF

Pilotage Robot Holonome avec KAPPA / RN42 / Lidar / 3 capteurs

Programme Nucléo RobotHolo :



# Robot Holonome \_ New

- Contrôleur de lumière
- Communication RF

Pilotage Robot Holonome avec KAPPA / RN42 / nRF24 / Lidar / 3 capteurs

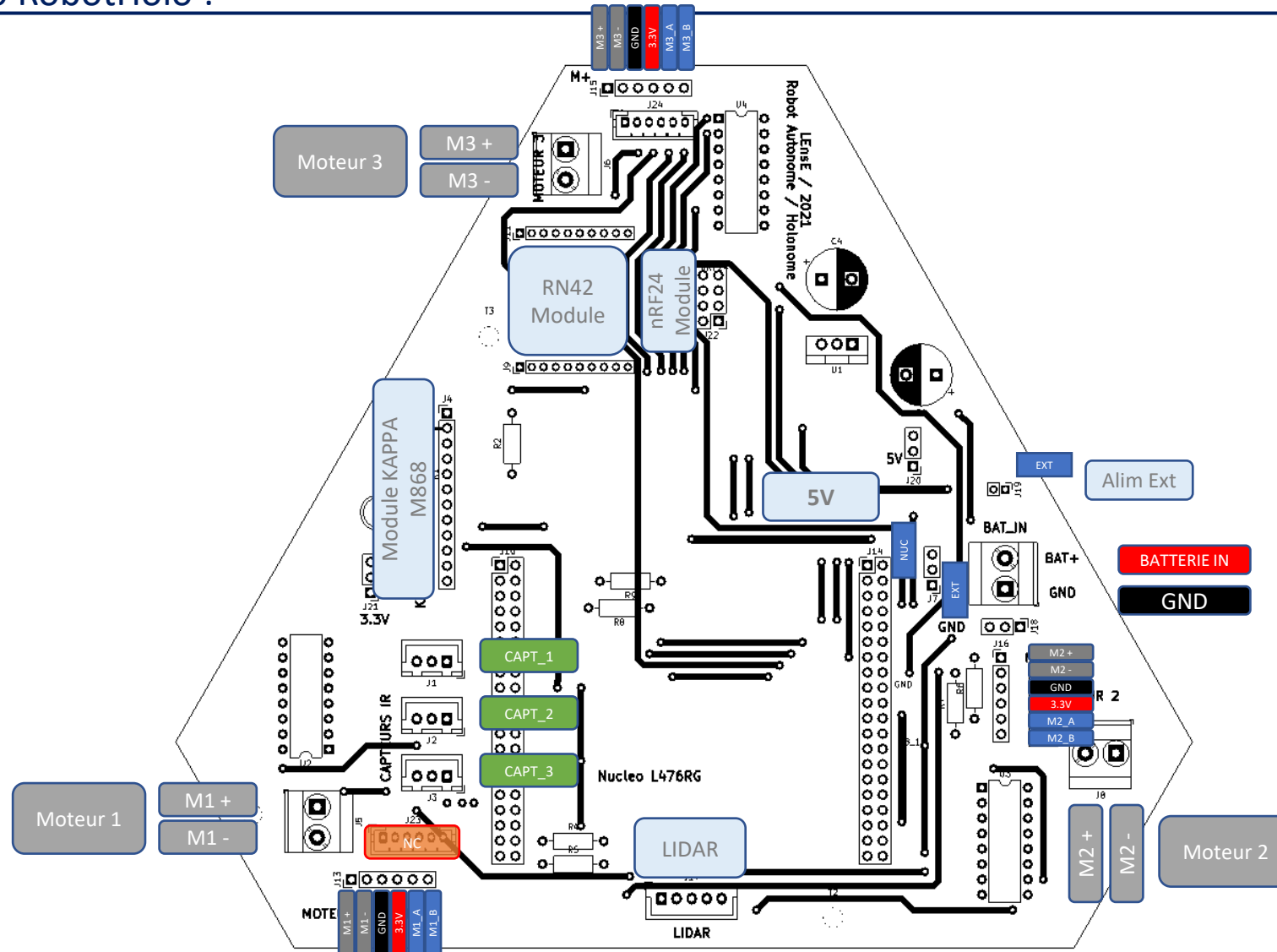
Programme Nucléo RobotHolo :

## ATTENTION

Ne pas utiliser le connecteur J23 ! (erreur de conception)

## ATTENTION

Le cavalier ALIM EXT doit être positionné si l'alimentation de la carte Nucléo se fait par la batterie. Il n'est alors pas possible de reprogrammer la carte Nucléo.



Sortie Numérique

Entrée Numérique

Entrée Analogique

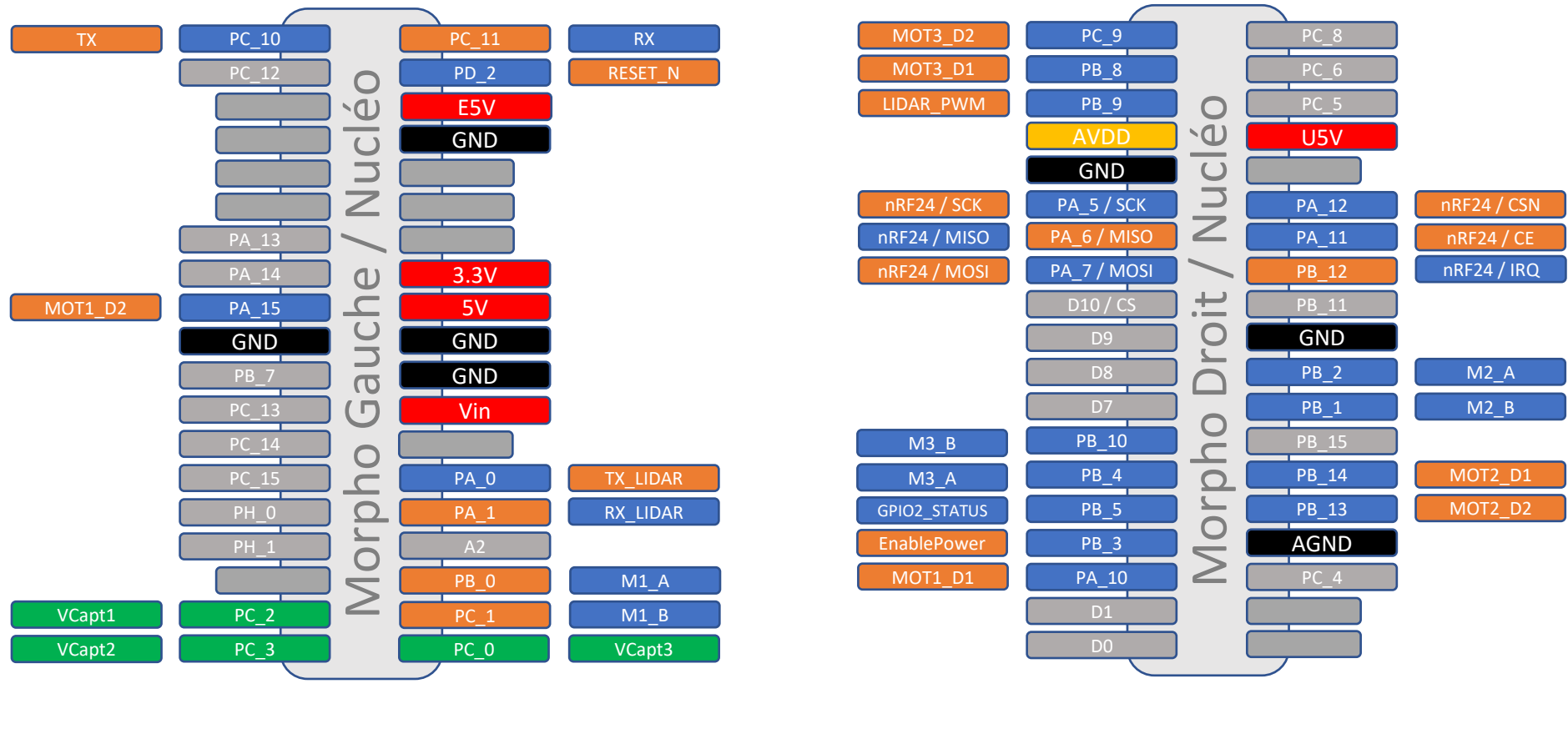


# Robot Holonome \_ New

- Contrôleur de lumière
- Communication RF

Pilotage Robot Holonome avec KAPPA / RN42 / nRF24 / Lidar / 3 capteurs

Programme Nucléo RobotHolo :



# Voiture Autonome \_ version nRF24 / ALIMENTATION

Pilotage Voiture Autonome avec RN42 / nRF24 / Lidar / 6 capteurs

- Lidar / Capteurs IR
- Communication RF
- Motorisation

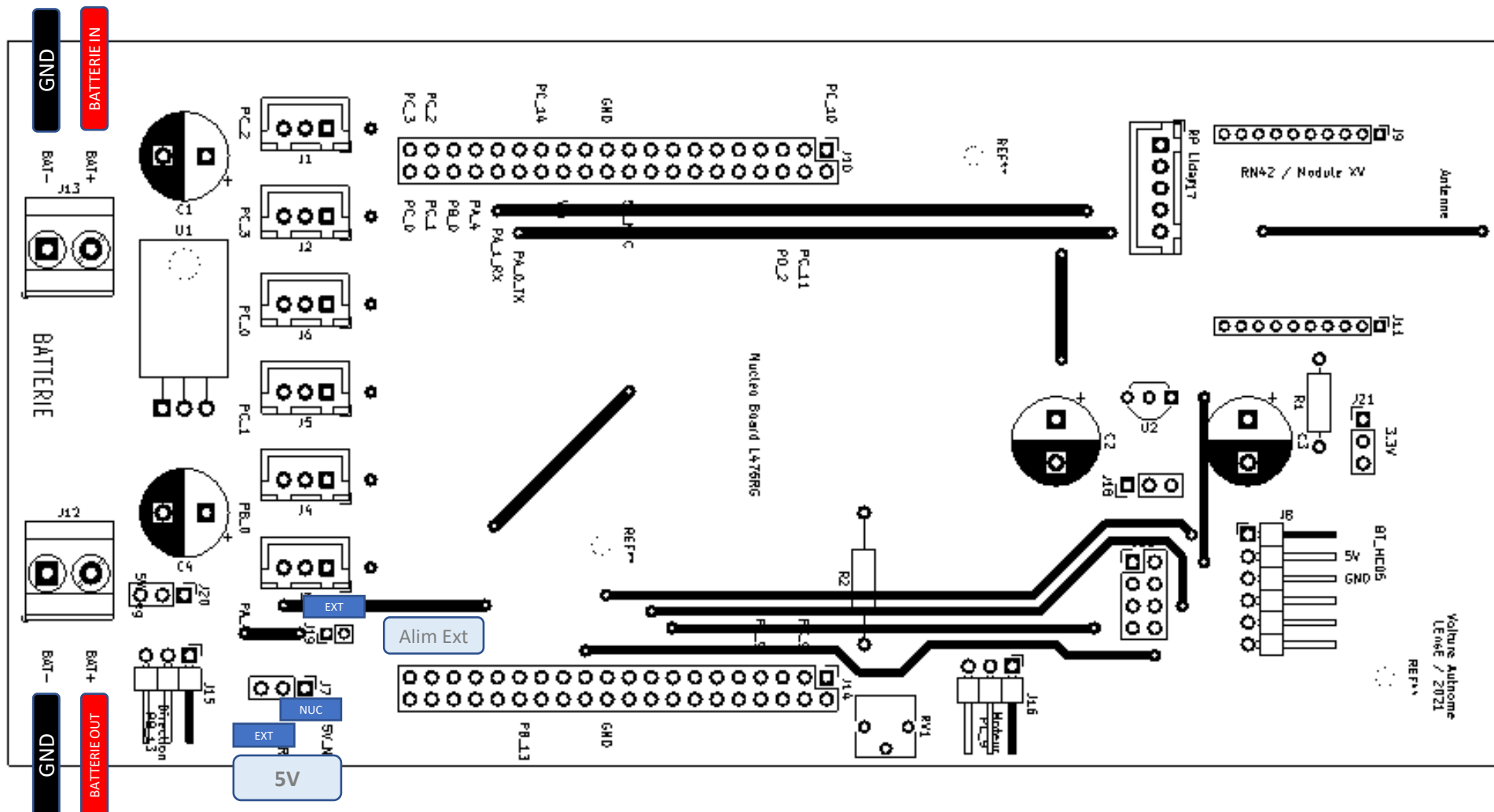
## ATTENTION

Le cavalier ALIM EXT doit être positionné si l'alimentation de la carte Nucléo se fait par la batterie. Il n'est alors pas possible de reprogrammer la carte Nucléo.

## ATTENTION

Le cavalier 5V doit être positionné :

- côté Nucléo (NUC) si les périphériques doivent être alimentés par la carte Nucléo (5V) ;
- côté externe (EXT) si les périphériques doivent être alimentés par une tension régulée depuis la batterie (indispensable pour le Lidar)



# Voiture Autonome \_ version nRF24

- Lidar / Capteurs IR
- Communication RF
- Motorisation

Pilotage Voiture Autonome avec RN42 / nRF24 / Lidar / 6 capteurs

Programme Nucléo VoitureAutonome :

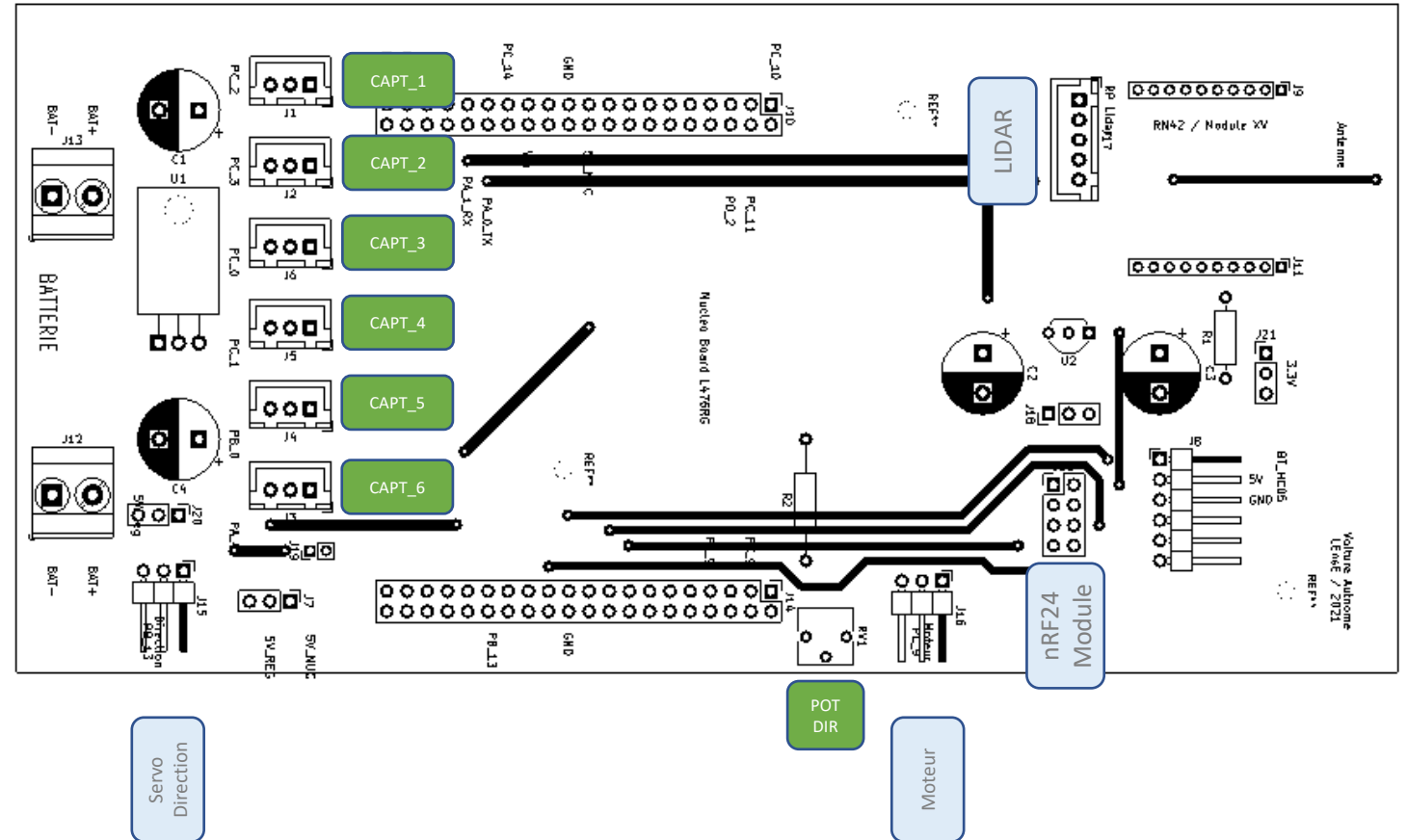
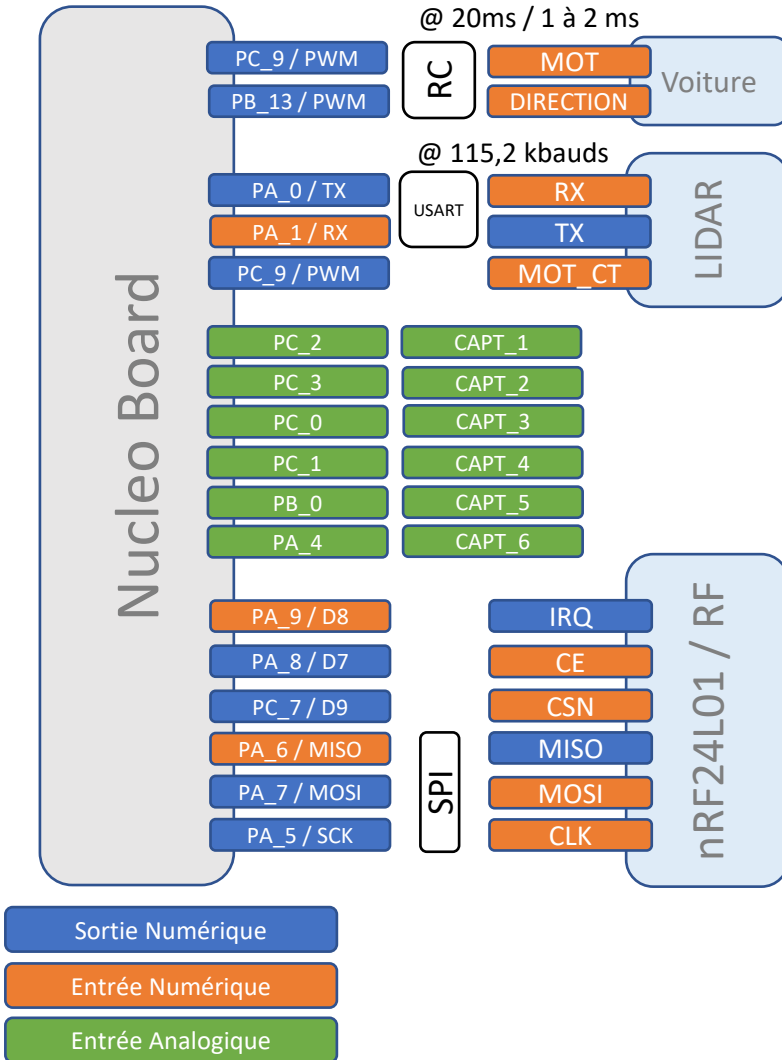


# Voiture Autonome \_ version nRF24

Pilotage Voiture Autonome avec RN42 / nRF24 / Lidar / 6 capteurs

Programme Nucléo VoitureAutonome :

- Lidar / Capteurs IR
- Communication RF
- Motorisation

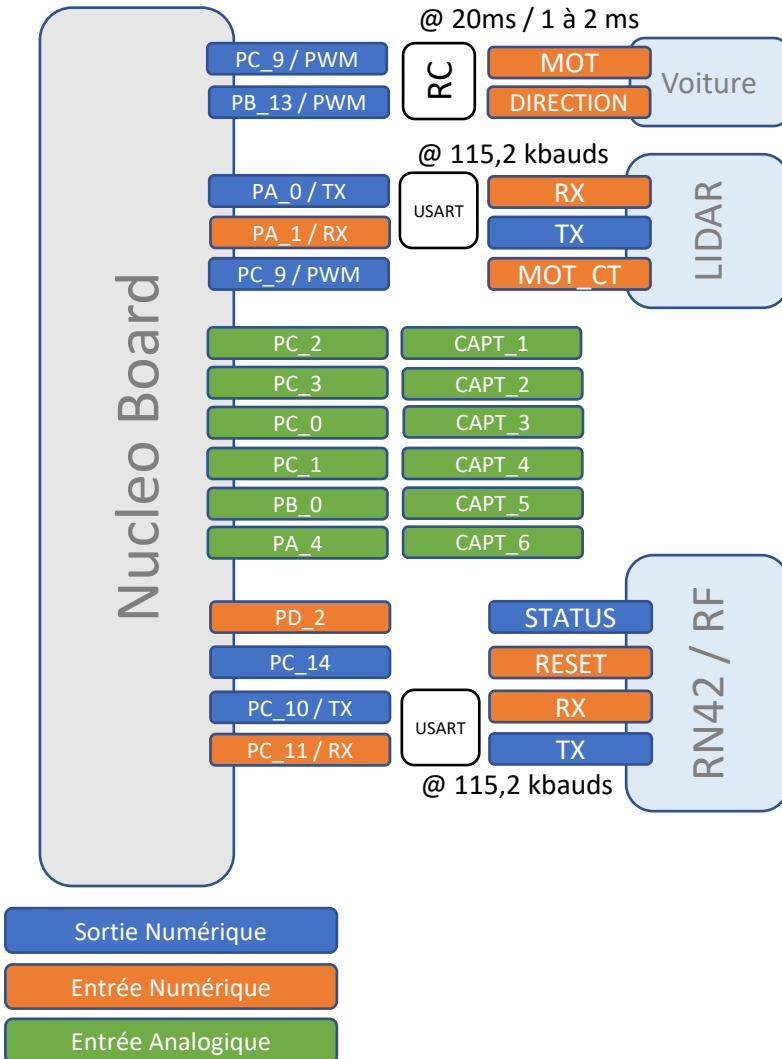


# Voiture Autonome \_ version RN42

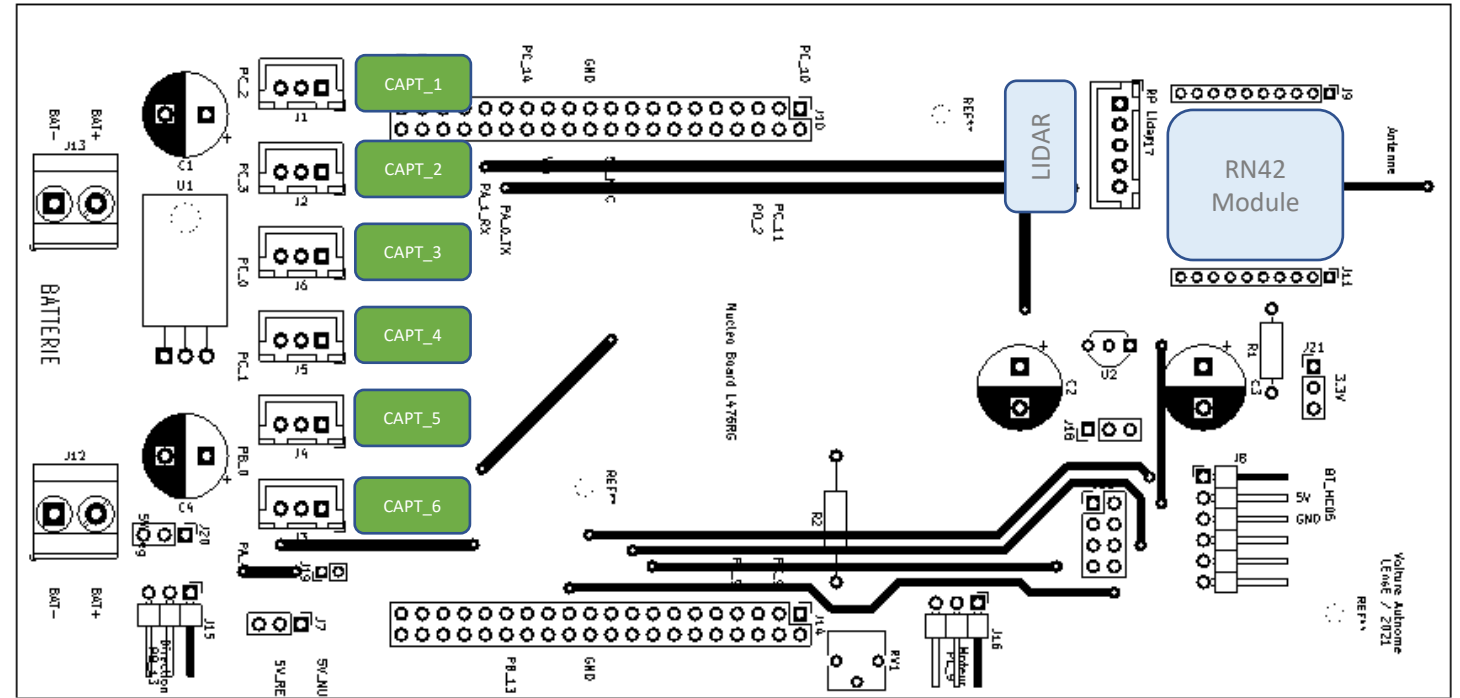
Pilotage Voiture Autonome avec RN42 / nRF24 / Lidar / 6 capteurs

Programme Nucléo VoitureAutonome :

- Lidar / Capteurs IR
- Communication RF
- Motorisation



A MODIFIER !!



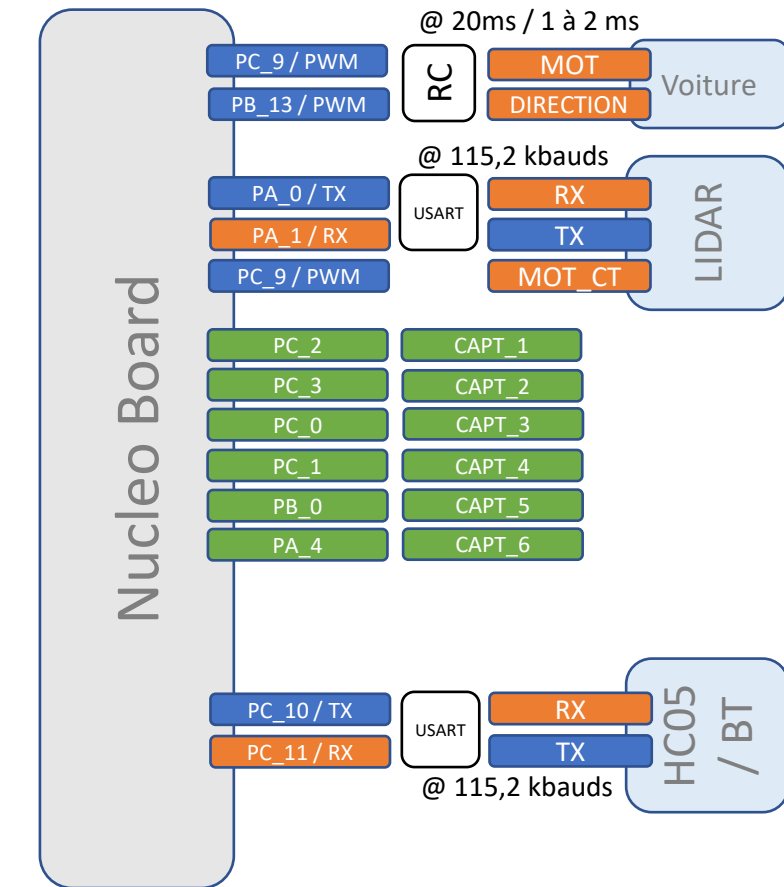
Voiture Autonome  
Lénaé / 2021

# Voiture Autonome \_ version HC05

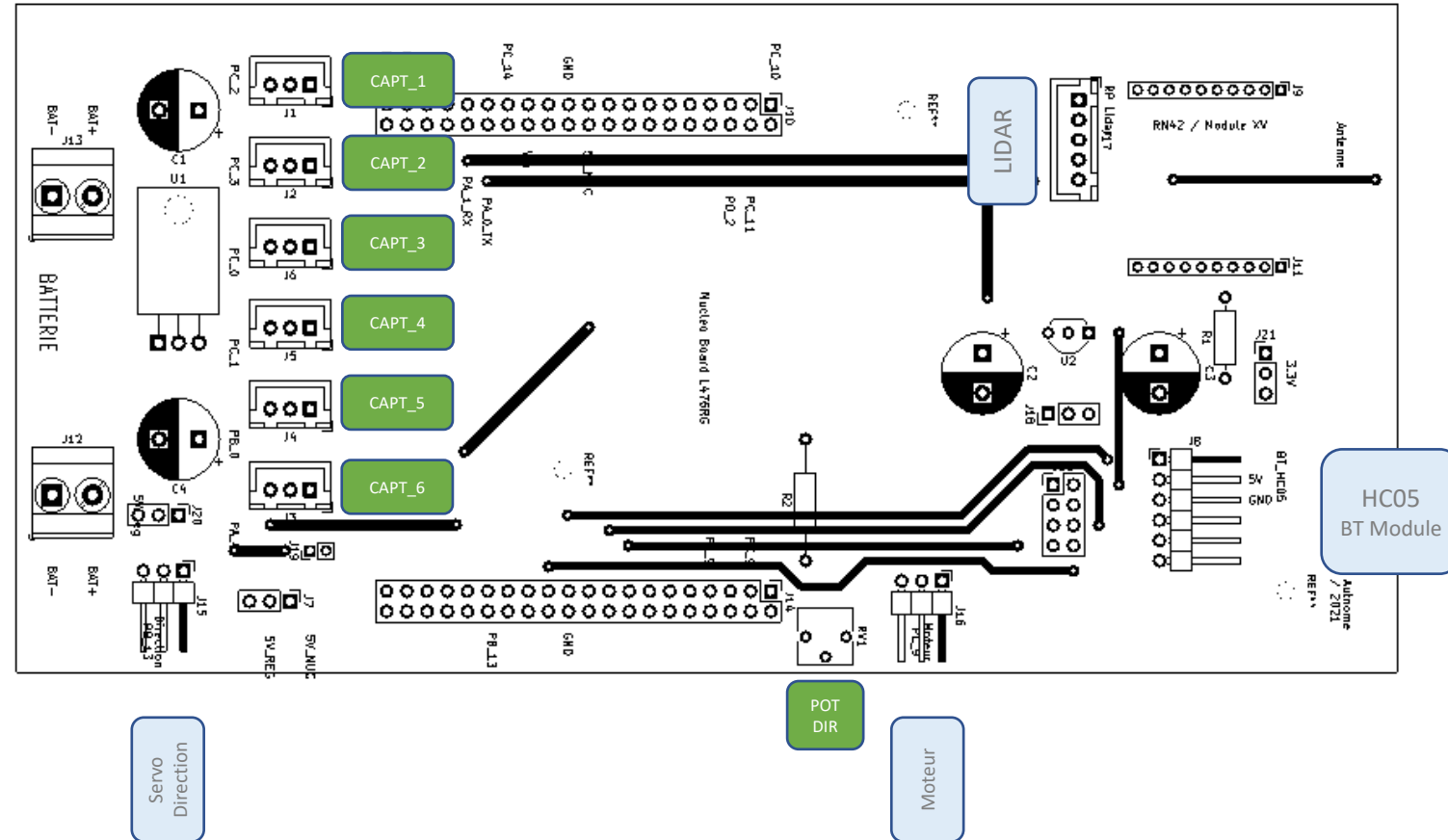
- Lidar / Capteurs IR
- Communication RF
- Motorisation

Pilotage Voiture Autonome avec RN42 / nRF24 / Lidar / 6 capteurs

Programme Nucléo VoitureAutonome :



A MODIFIER !!



# Voiture Autonome \_ version 1 / ALIMENTATION

Pilotage Voiture Autonome avec RN42 / Lidar / 6 capteurs

- Lidar / Capteurs IR
- Communication RF
- Motorisation

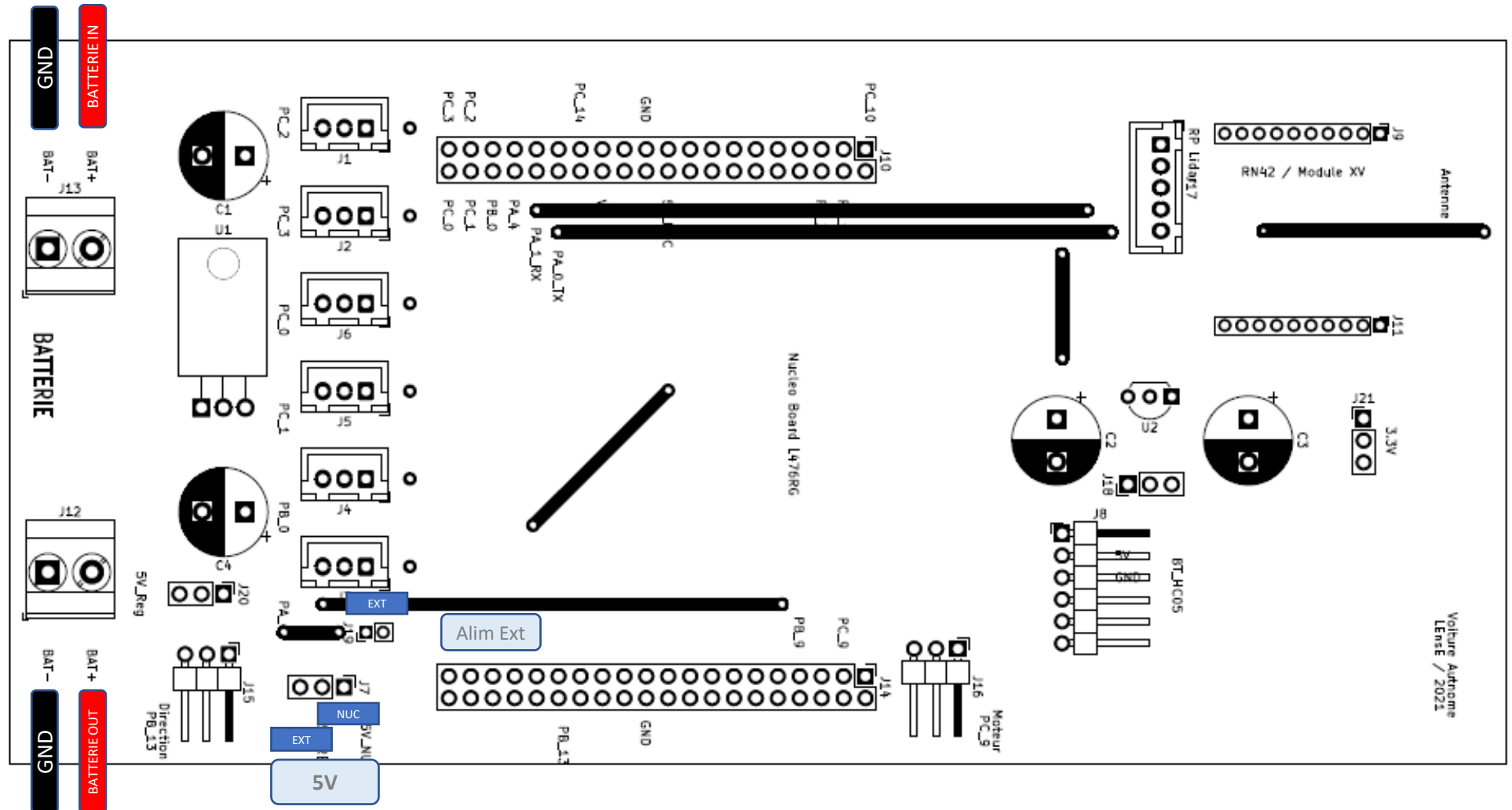
## ATTENTION

Le cavalier **ALIM EXT** doit être positionné si l'alimentation de la carte Nucléo se fait par la batterie. *Il n'est alors pas possible de reprogrammer la carte Nucléo.*

## ATTENTION

Le cavalier **5V** doit être positionné :

- côté Nucléo (**NUC**) si les périphériques doivent être alimentés par la carte Nucléo (5V) ;
- côté externe (**EXT**) si les périphériques doivent être alimentés par une tension régulée depuis la batterie (indispensable pour le Lidar)



# Voiture Autonome \_ version 1

Pilotage Voiture Autonome avec RN42 / Lidar / 6 capteurs

Programme Nucléo VoitureAutonome :

- Lidar / Capteurs IR
- Communication RF
- Motorisation



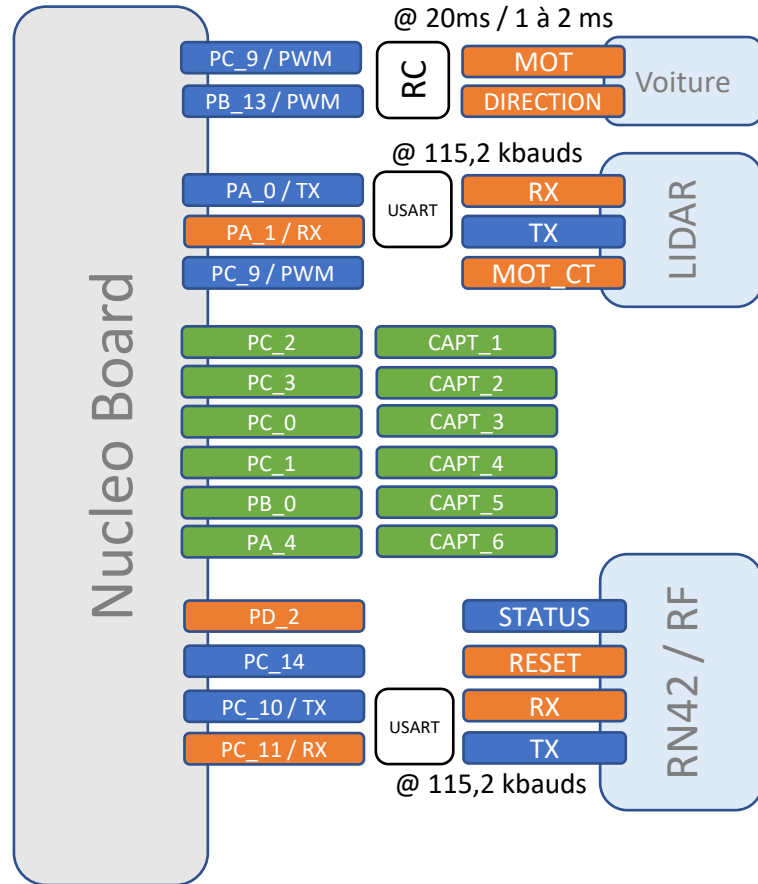


# Voiture Autonome \_ version RN42

Pilotage Voiture Autonome avec RN42 / Lidar / 6 capteurs

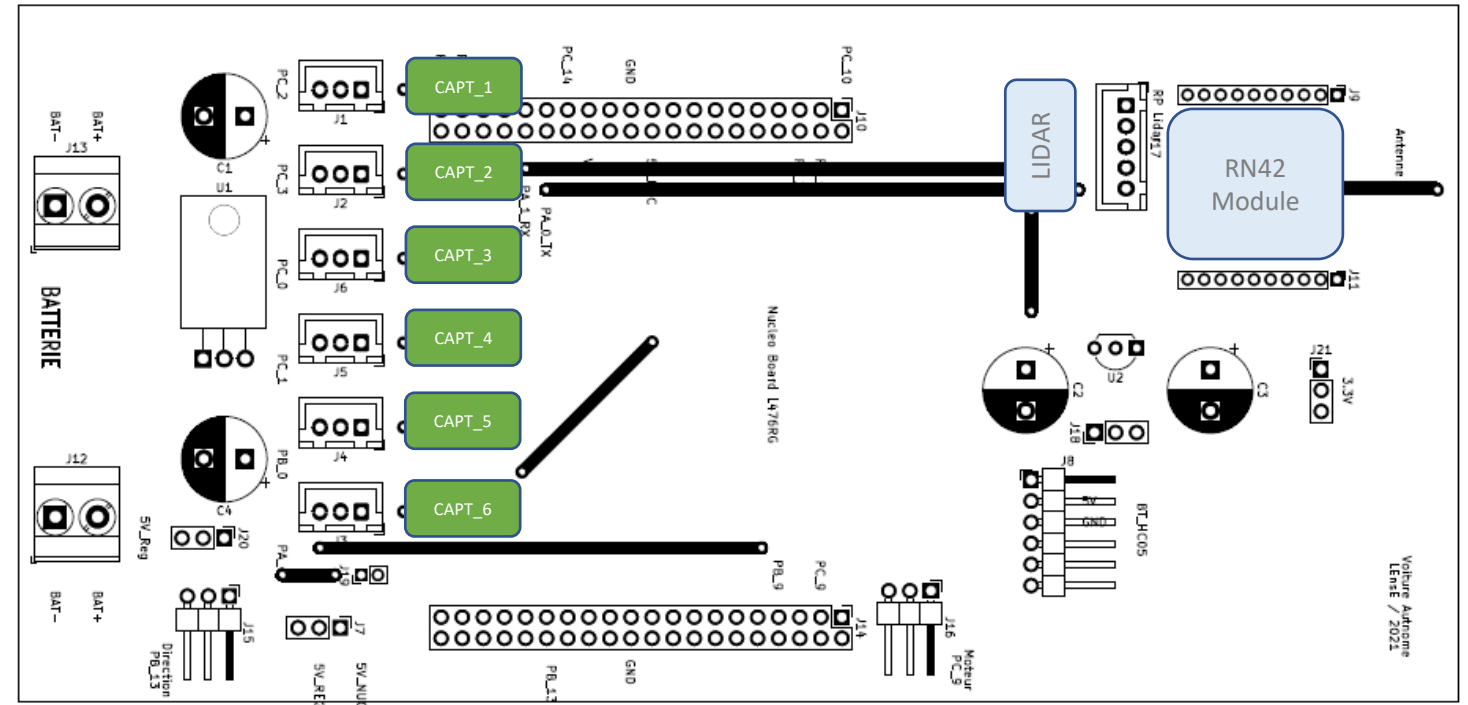
Programme Nucléo VoitureAutonome :

- Lidar / Capteurs IR
- Communication RF
- Motorisation



- Sortie Numérique
- Entrée Numérique
- Entrée Analogique

**A MODIFIER !!**



Servo Direction

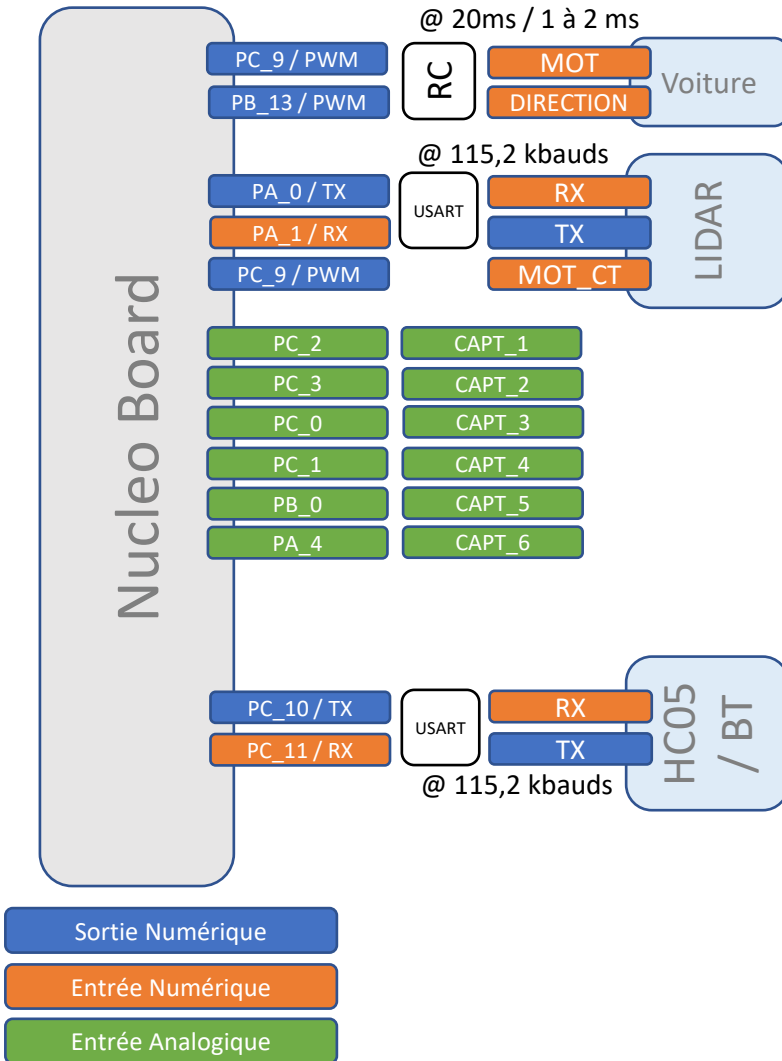
Moteur

# Voiture Autonome \_ version HC05

Pilotage Voiture Autonome avec RN42 / Lidar / 6 capteurs

Programme Nucléo VoitureAutonome :

- Lidar / Capteurs IR
- Communication RF
- Motorisation



A MODIFIER !!

