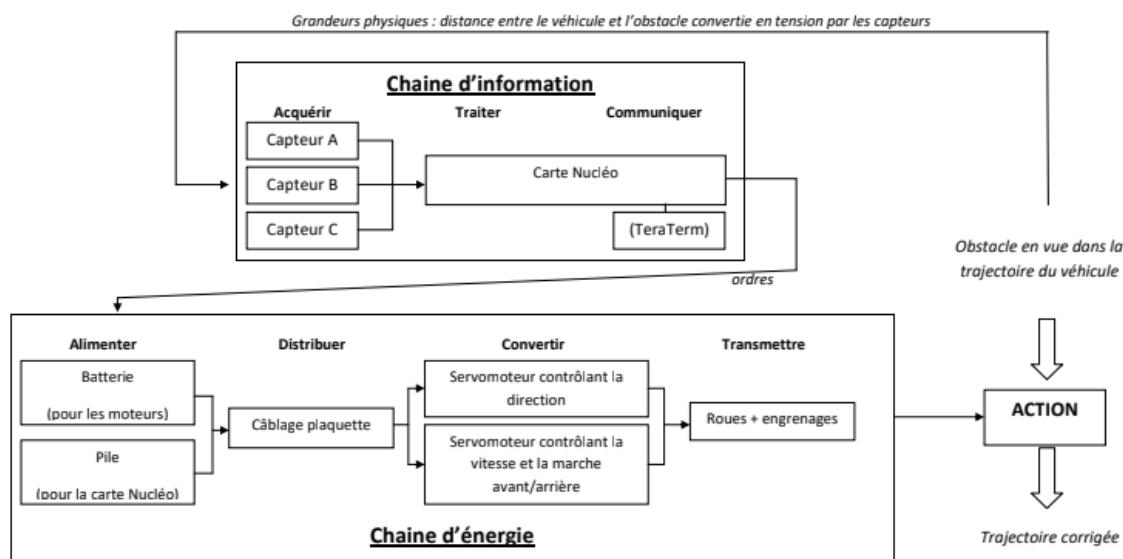
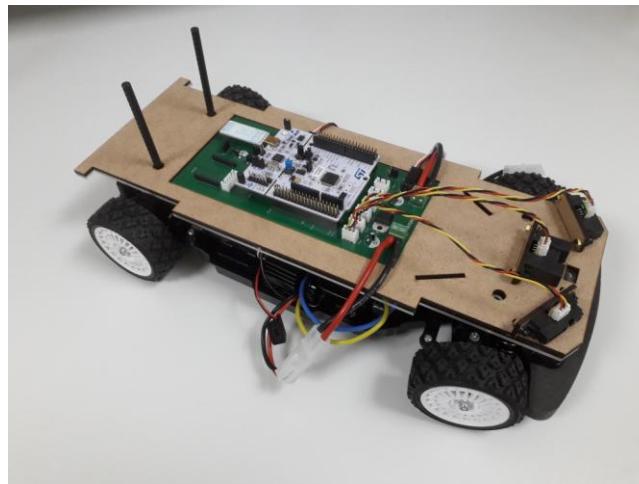


# VOITURE AUTONOME

## OBJECTIFS:

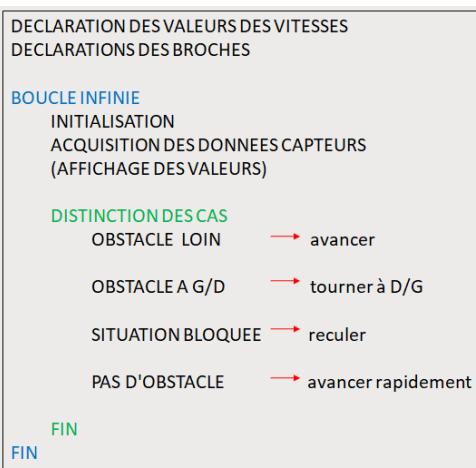
- Concevoir un système embarqué
- Déplacement autonome
- Conduite fluide
- Anticipation des obstacles
- Marche arrière dans les situations bloquées



## SCHEMA FONCTIONNEL

- Caractéristiques techniques:
- Capteurs à distance 10-80 cm et 20-150 cm
- Carte Nucléo-L476RG
- Moteur à courant continu (vitesse)
- Servomoteur asservi en angle (direction)
- Moteurs commandés par le rapport cyclique de l'impulsion sur une période de 20 ms
- Batterie NiMH 8.0 V

## STRUCTURE DU CODE



Pour voir une démonstration de notre voiture



SCAN ME

## BRANCHEMENT CARTE ELECTRONIQUE

Moteurs à courant continu ○ vitesse  
○ Direction

- Ports pour le branchement des capteurs
- Port pour le branchement du LIDAR
- Emplacement de la carte Nucléo
- Alimentation

