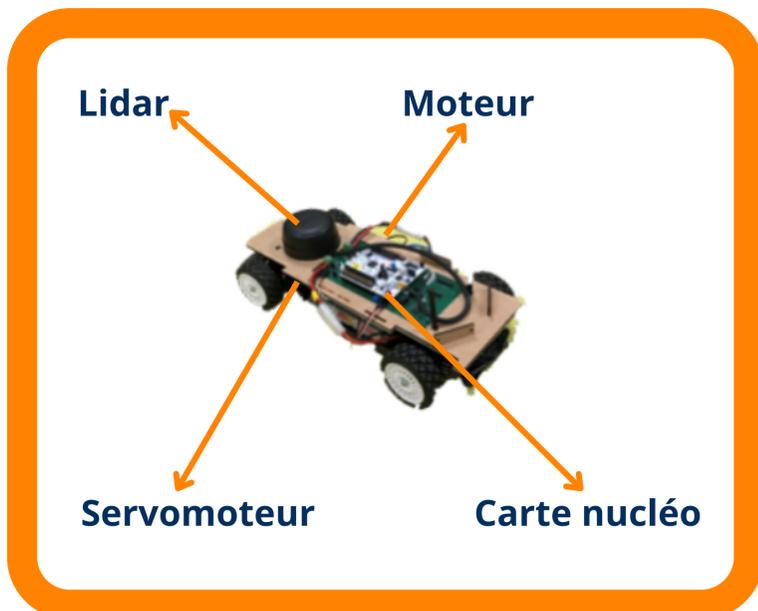
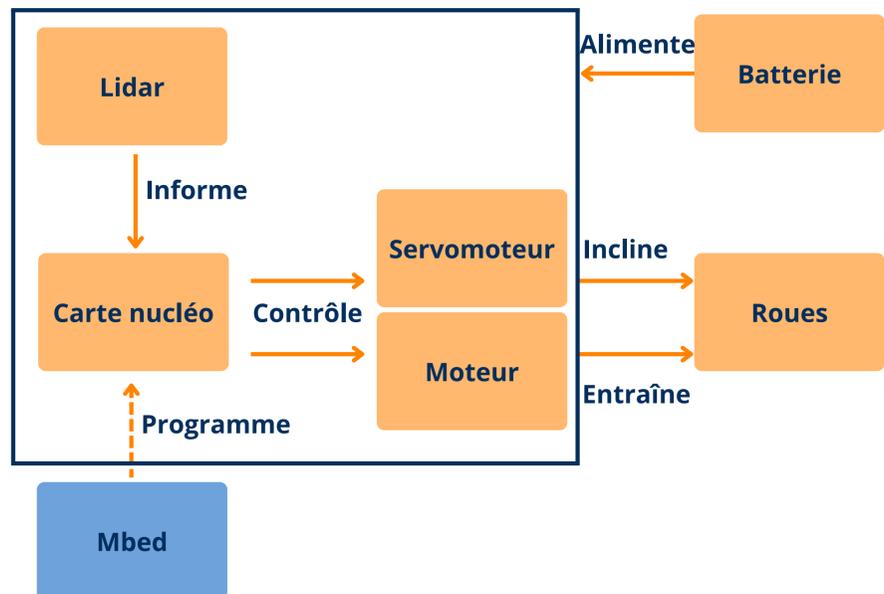


**Objectif :** Déplacement de la voiture de manière autonome dans l'espace en évitant les potentiels obstacles.

## Montage



## Schéma fonctionnel



## Structure du code

```

Fichiers entêtes
Déclaration des variables
Initialisation du moteur et du servomoteur
Boucle infinie
//Direction :
Détermination de l'angle associé à la distance max dans l'angle
de -80° à 80°
Orientation des roues vers cet angle
//Déplacement :
Détermination de la distance max dans l'angle de -15° à 15°
Arrêt d'urgence si distance < 80 cm
Modulation de la vitesse si distance > 80 cm
end
  
```

## Démonstration

Démonstration de  
notre voiture  
autonome !



Flachez-moi !

## Conclusion

Au cours de ce projet nous avons acquis les compétences suivantes :

- Configuration d'un signal modulé sur carte Nucléo
- Réglage de la vitesse d'un MCC
- Contrôle d'un mouvement angulaire à l'aide d'un servomoteur
- Réalisation d'actions à intervalle régulier

Les axes d'améliorations sont :

- Pilotage à distance via un module bluetooth
- Auto guidage de la voiture d'un point A à un point B pré-définis
- Affinage des performances