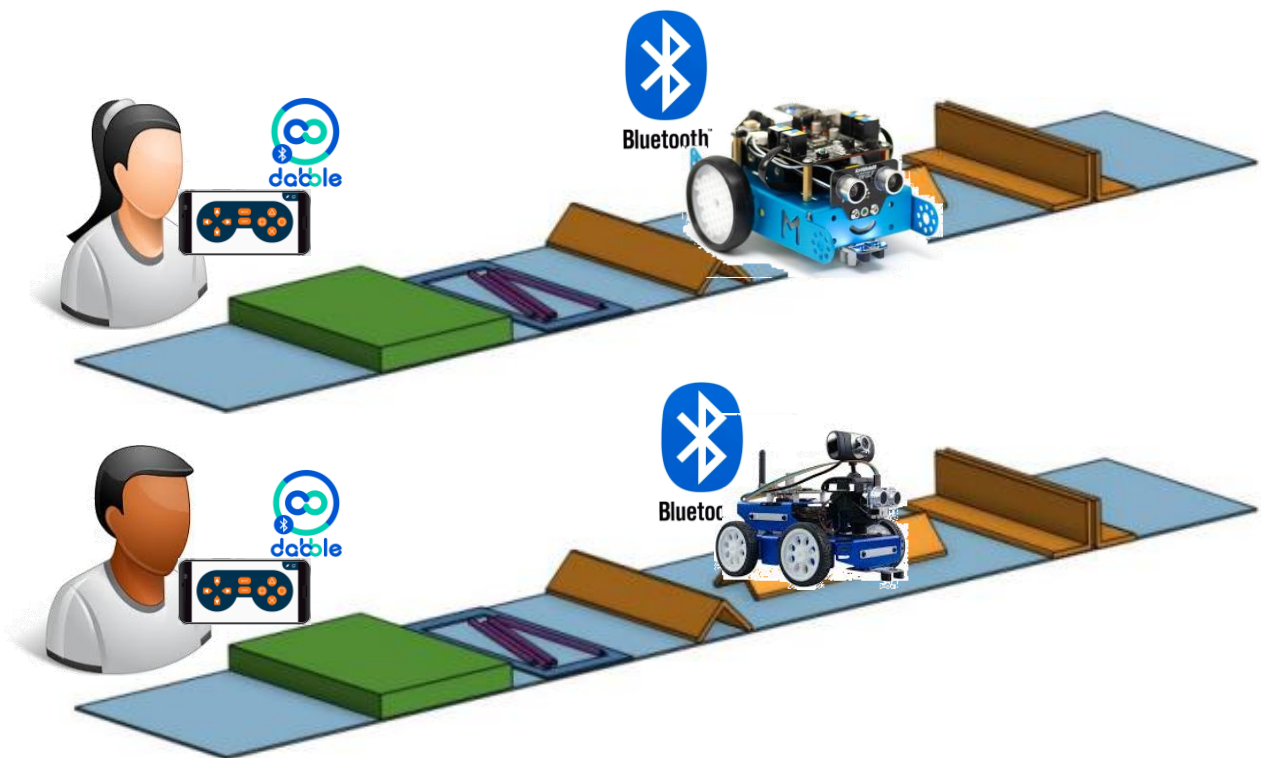







Côté joueur



Matériel :

Carte Arduino	Shield moteur	Clé Bluetooth	Pile 9V	Capteurs, diodes, panneaux lumineux
				

Construction d'un robot :

<https://www.learnrobotics.org/blog/arduino-bluetooth-car/>

Utilisation de l'appli Dabble pour piloter le robot :

<https://thestempedia.com/docs/dabble/motor-control-module/>




Côté spectateur



Affichage sur écran (s) des informations relatives aux courses

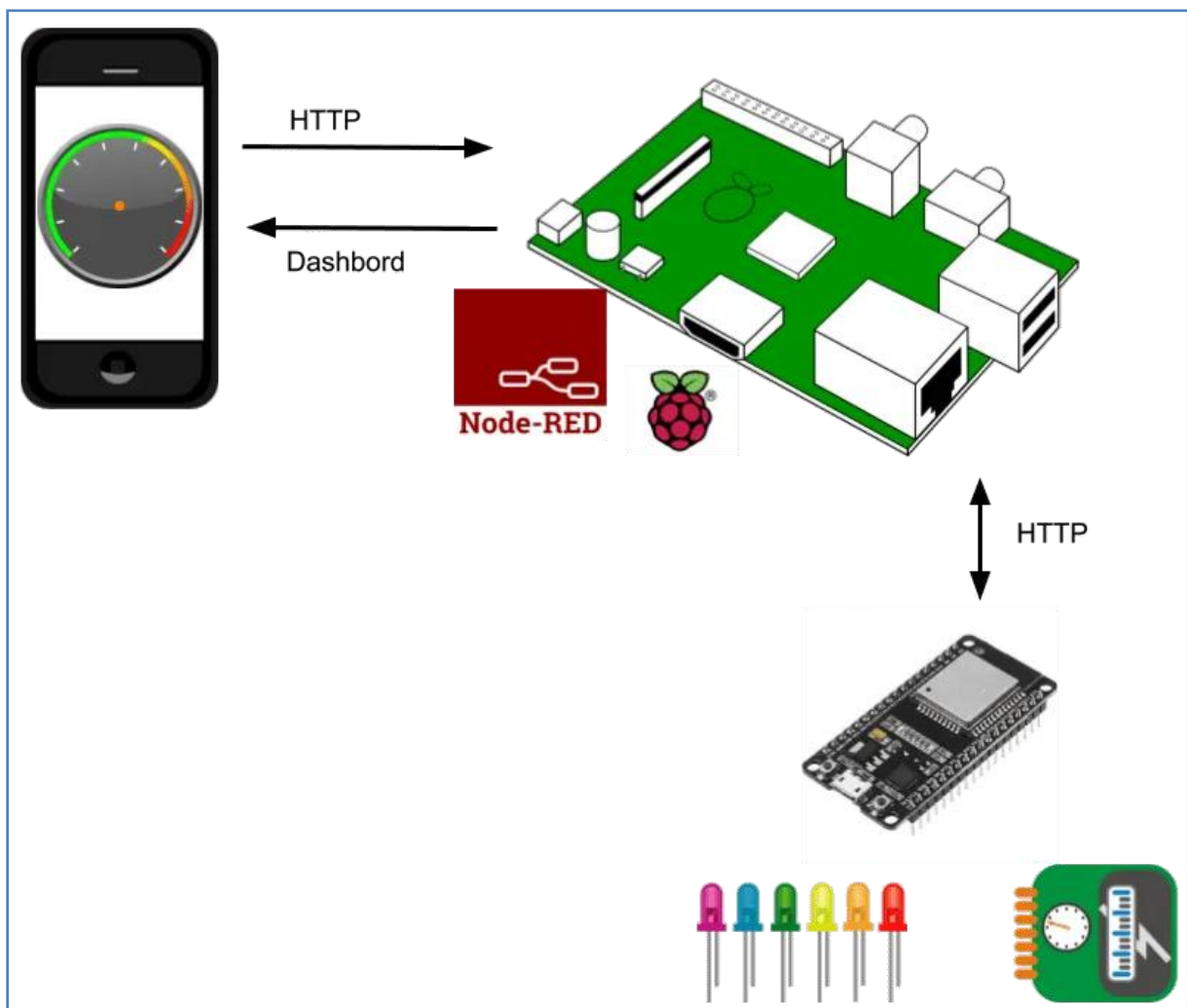
Option n°1 : piste connectée + Réseau local WiFi

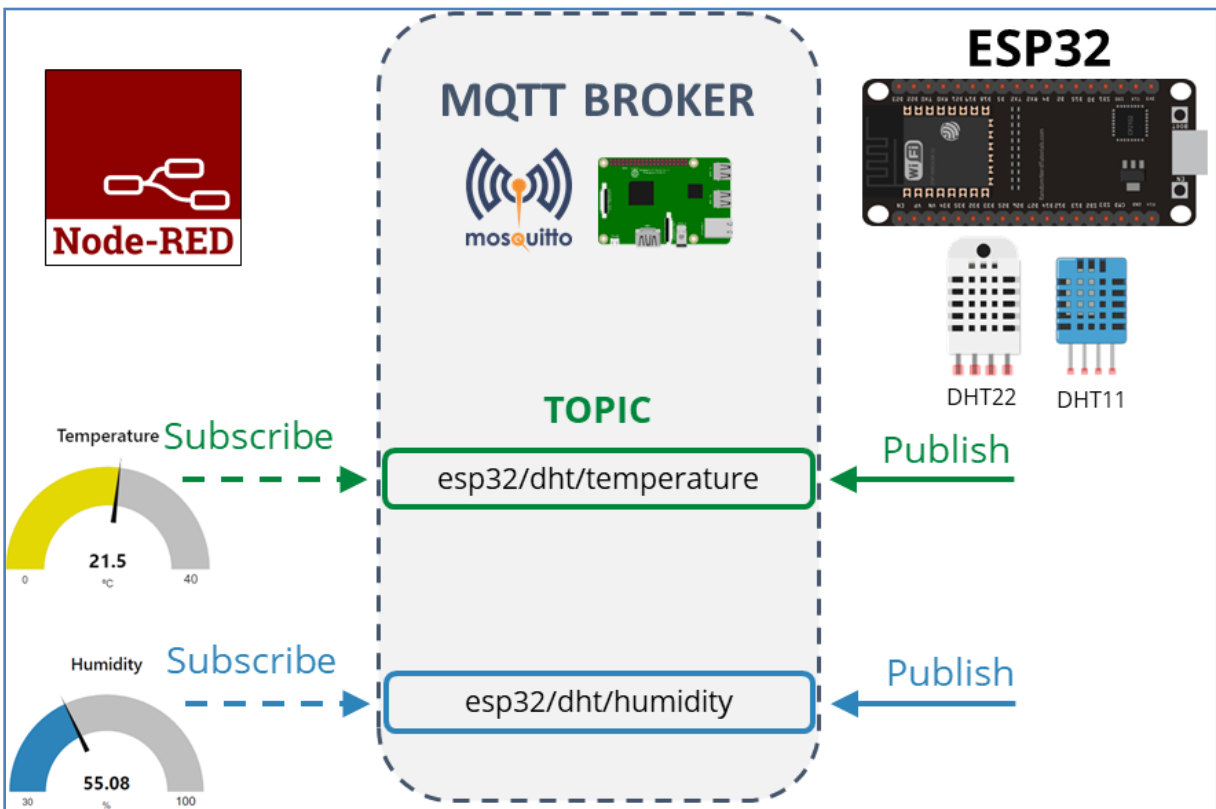
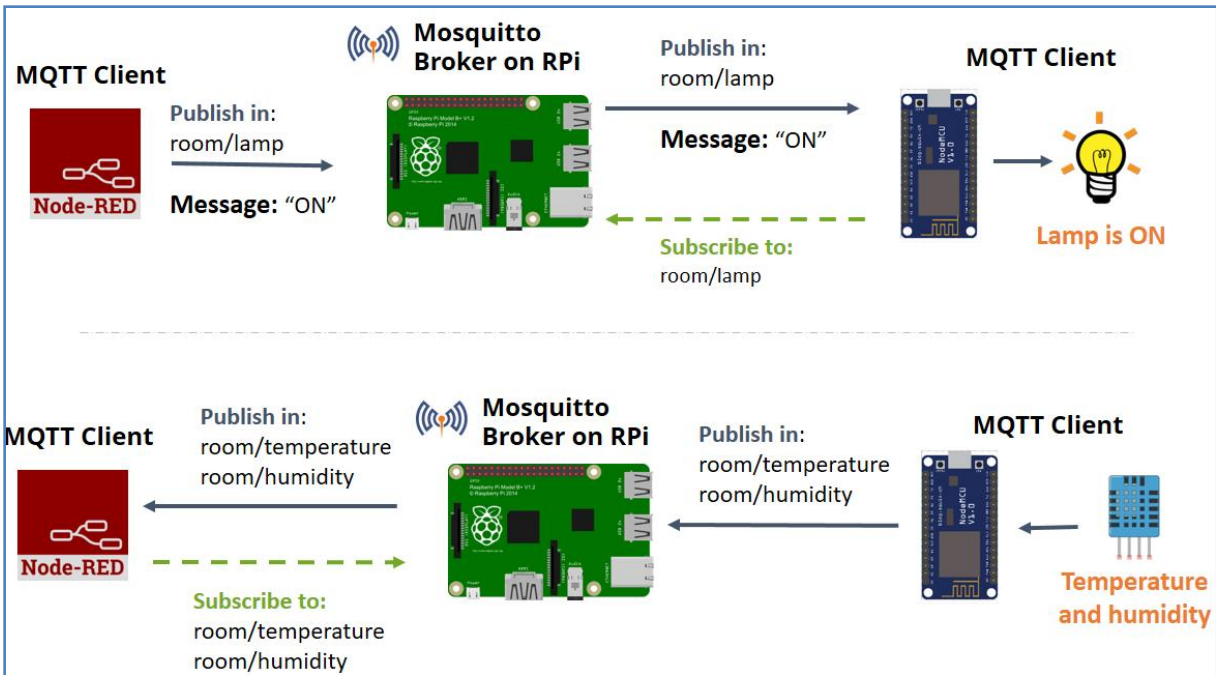
Avantage : pas de point d'entrée sur Internet (réseau local)

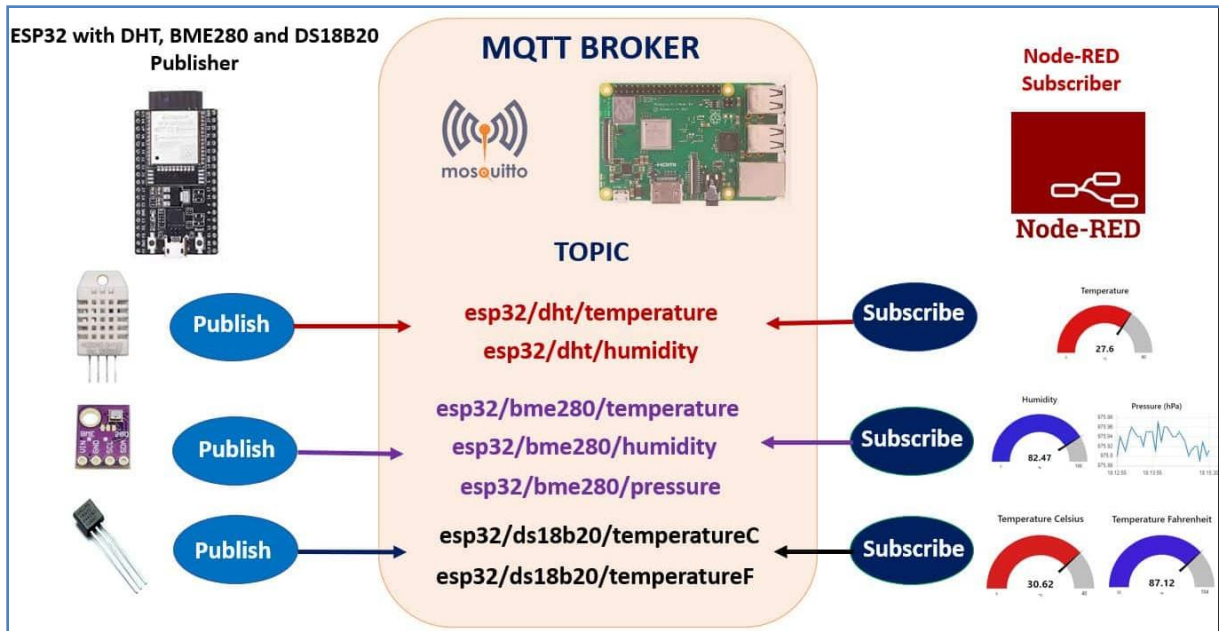


	<p>Le routeur est branché sur une prise électrique. Il génère un réseau local.</p>
	<p>Ecran pour afficher le déroulé de la course</p>
	<p>La carte Raspberry</p>

	<p>Acquiert les informations issues de capteurs les transmet en Bluetooth à la carte Raspberry Pi</p>
	<p>Permet de traiter les informations des capteurs et de générer l'interface utilisateur</p>







<https://www.aranacorp.com/fr/communication-udp-entre-raspberry-pi-et-esp32/>