



Quand la réserve a un volume d'air suffisant, pour une distance  $d = 12$  à  $13$  cm du capteur, l'hélice tourne moins vite. Lorsque la réserve passe à plus de  $13$  cm du capteur, l'hélice accélère pour la remplir. Il faut donc générer un signal pwm.

Matériel utilisé :

-Arduino Mega 2560

-Capteur ultrason



[http://www.seeedstudio.com/wiki/Grove\\_-\\_Ultrasonic\\_Ranger](http://www.seeedstudio.com/wiki/Grove_-_Ultrasonic_Ranger)