



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