

La télécommande communique avec le robot via une connexion sans fil. Nous avons choisi le Bluetooth® pour sa simplicité d'utilisation et sa stabilité. Les deux poignées (1) sont imprimées en 3D et servent à contrôler les moteurs du robot grâce à leurs potentiomètres intégrés (2). Entre les deux poignées est fixée la partie centrale (3), également imprimée en 3D. À l'intérieur se trouvent des composants comme la carte Arduino Nano. On trouve aussi, sur le dessus, un digicode (4) permettant de contrôler le bras articulé monté sur le robot.

Composants :

- Carte Arduino Nano : microcontrôleur, contient le programme.
- Module Bluetooth® HC-05 : permet de communiquer avec le robot. Possède 4 pins :
 - VCC (+) : alimenté en 5V via la carte Arduino.
 - GND (-) : connecté à la terre de la carte Arduino.
 - TXD : connecté à la pin 11 de la carte Arduino, permet de réceptionner les données envoyées par le robot.
 - RXD : connecté à la pin 10 de la carte Arduino, permet de transmettre les données vers le robot.
- 2 potentiomètres (2) simple axe : permettent de contrôler les moteurs à courant continu sur le robot.
- Digicode (4) 3x4 touches : possède 7 pins (3 pour les colonnes et 4 pour les lignes). Quand une touche est pressée, 2 pins (une ligne et une colonne) renvoient un signal.
- Interrupteur ON/OFF : permet d'allumer et d'éteindre la télécommande
- Boutons : *Lorem ipsum*