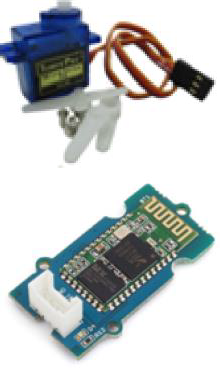
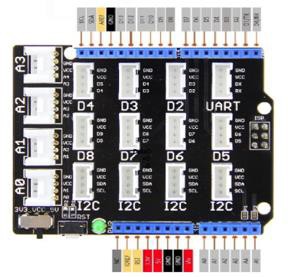
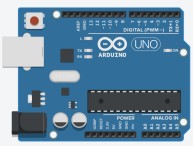
# Travail à faire

***Q1.*** *Donnez le nom des différents composants et le fonctionnement de ceux-ci.*

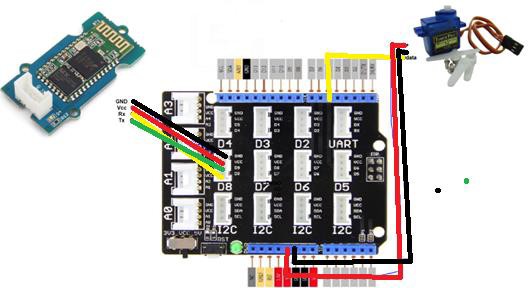


|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| *Nom du composant* | *Image du composant* | *Fonctionnement* |
| *Carte arduino+ shield* |  | *Gestion électronique des composants*  *+*  *Branchement connectiques rapides* |
| *Servo moteur* |  | *maintenir une opposition à un effort statique et dont la position est vérifiée en continu et corrigée en fonction de la mesure.* |
| *Lecteur Wifi* |  | *Connection en wifi avec d’autres machines* |

***Q2.*** *Raccordez les composants avec les câbles :*

## D’alimentation en rouge

* De masse en noir
* D’information rentrant en vert
* D’information sortante en jaune



***Q3.*** *Créer l'algorithme votre propre système en vous appuyant sur le cours Algorigramme*

## Evènement Action

Appuyer sur le bouton Ouvre Ferme



Début

Appuyer sur le bouton

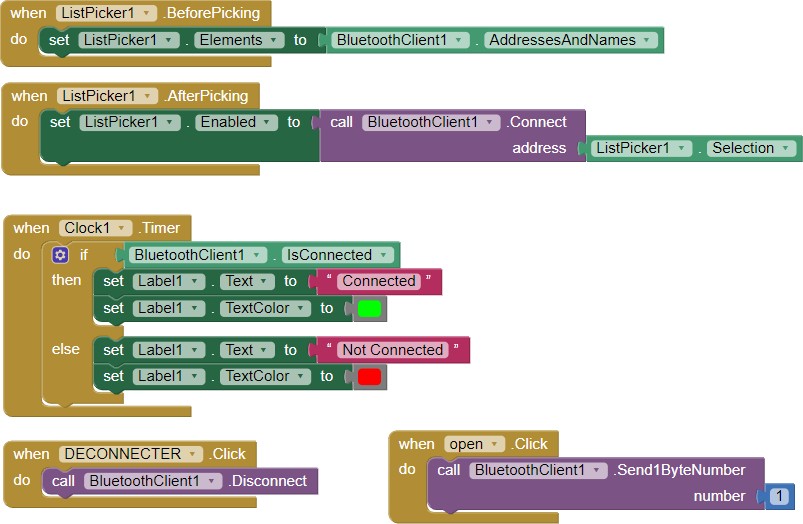
Ouvre le servo

+délai de 4s + Ferme le servo

***Q4.*** *Commentez le code de votre programme dès que nécessaire.*

Rappel : il suffit de rajouter **//** avant d’ajouter votre commentaire Exemple : #include <Servo.h> //ajoute la bibliothèque Servo au code

# Code AppInventor



Envoi une octet si on appuye sur OK

**Code Bluetooth app**

Déconnect le bluetooth

Permet de définir si le bluetooth est connecté ou non

Permet de choisir un bluetooth disponible et se connecter

Créé un bouton pour choisir le réseau bluetooth

#include <SoftwareSerial.h> **//ajoute la bibliothèque communication série**

#include <Duinoedu\_SerialPlus.h> **//ajoute la bibliothèque une bibliothèque modul wifi duinoedu**

#include <Servo.h> **//ajoute la bibliothèque servo**

**//Tuto App inventor :** <https://lc.cx/Jksu>

Duinoedu\_SerialPlus monSerialPlus; **//renomme Duinoedu\_SerialPlus**

**// AIDE Gérer des échanges entre App inventor et Ardublock** : <https://lc.cx/oTLn> Servo servo\_pin\_5; **//renomme servo**

## void setup()

{

monSerialPlus.branch(8,9); **//affecte un branchement au module wifi** monSerialPlus.begin(115200); **//défini une vitesse de communication au module wifi** pinMode( 2 , OUTPUT); **//déclare la pin 2 comme capteur artificiel** servo\_pin\_5.attach(5); **//affecte un branchement au servo**

## }

void loop()

{

if (monSerialPlus.recevoir1Octet(DUINOEDU\_NE\_PAS\_MEMORISER )) **//une octet est envoyée**

## {

digitalWrite(2 , HIGH); **//pin 2 reçoit une info** servo\_pin\_5.write( 45 ); **//servo s’ouvre à 45 degrés** delay( 4000 ); **//pose de 4 seconde**

digitalWrite(2 , HIGH); **//pin 2 reçoit une info**

servo\_pin\_5.write( 135 ); **//Servo se ferme à 135 degrés**

## }

}