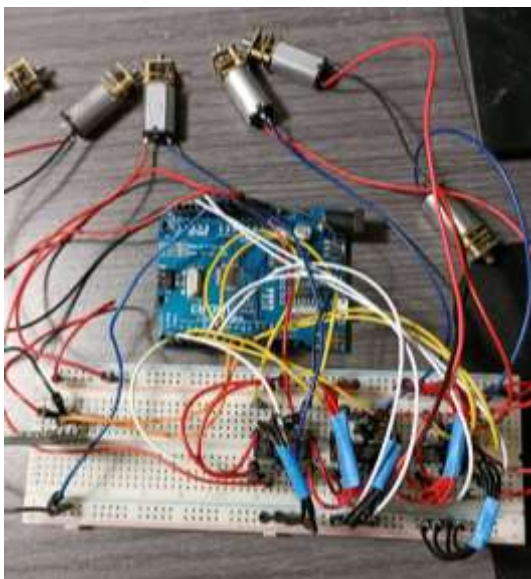


Rapport de séance 4:

- Résolution du problème avec le Bluetooth, réécriture du programme du module moteur afin de régler ce problème.

```
Serial.println('2');
//recupe du moteur q fqire tourner
if (BT.available()>0){
  n = BT.read();
  tb = BT.read();
  Serial.println(n);
  Serial.println(tb);
  //garde pour test
  if (n == '0'){pin = pin2; pina = pin3; Serial.println("n = 0 OK");}
  //choisit quelle moteur doit tourner en fonction de la corde a accorder
  if (n == '1'){ pin = pin4; pina = pin5; Serial.println("n = 1 OK");}
  if (n == '2'){ pin = pin6; pina = pin7; Serial.println("n = 2 OK");}
  if (n == '3'){ pin = pin8; pina = pin9; Serial.println("n = 3 OK");}
  if (n == '4'){ pin = pin10; pina = pin11; Serial.println("n = 4 OK");}
  if (n == '5'){ pin = pin12; pina = pin13; Serial.println("n = 5 OK");}

  //recupe du sens de rotation du moteur par bt
  if (tb == '0'){
    //garde pour test
    Serial.println("tb = 0 OK");
    t = 0;
  }
  if (tb == '1'){
    //garde pour test
    Serial.println("tb = 1 OK");
    t = 1;
  }
}
```



- Branchement des 6 moteur. J'ai rencontré un problème : quel que soit les pins sélectionné le moteur qui s'active est le premier.
- Légère modification au code du fréquencemètre de jean afin qu'il fonctionne avec notre code déjà existant.
- Modélisation d'une nouvelle clé pour la mécanique avec cette fois un moyen de le fixer (et non juste de l'emboîter au moteur) bien que pour cela j'ai encore besoin de modéliser une autre pièce.

