

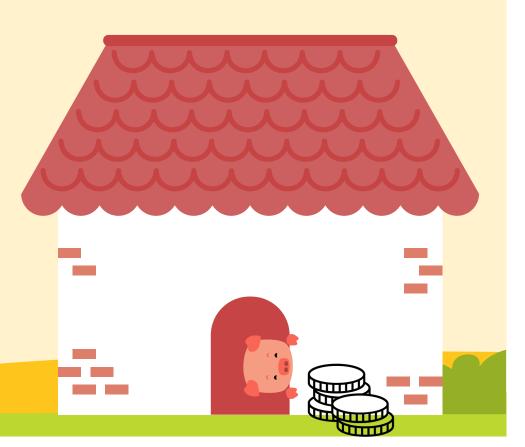
### Un simple problème...



#### **SmartPiggyBank**

- Stocke les pièces de monnaie
- Compte la monnaie
- Trie la monnaie

Automatiquement



#### ++ Plus de Possibilités ++

**SmartPiggyBank** 





Réinitialiser le compteur Récupération des pièces triées



#### Démonstration

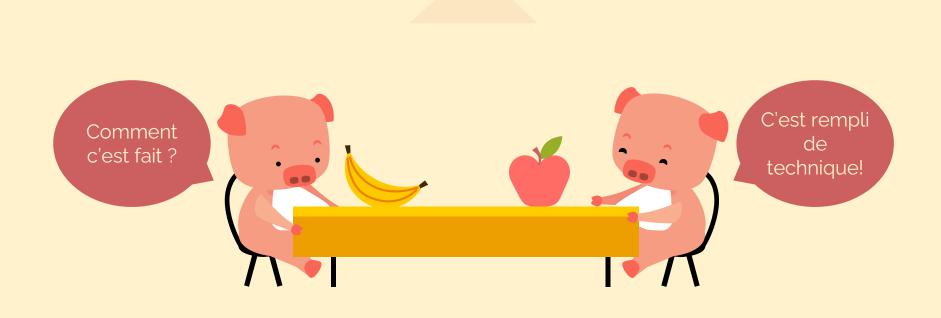




Utile





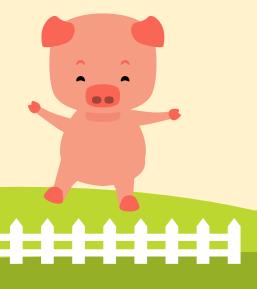


Tout à son importance ... ..dans SmartPiggyBank

# Le tube d'empilement, le point de départ...

Insérer photo tube d'empilement

# Le moteur et son capteur, début du proces<mark>sus</mark> de tri...



Insérer photo moteur + capteur

#### La glissière, là où tout se joue...



Insérer photo Glissière

#### Les capteurs, intelligents et utiles...

Insérer photo Capteurs

#### Les tiroirs, pour mettre de l'ordre...

Insérer photo tiroirs



# L'écran et le bouton, le lien entre l'Utisateur et SmartPiggyBank... ②



```
int etatprecedent1 = LOW; // initialisation des états précédents des 8 capteurs et du bouton à LOW
int etatprecedent2 = LOW;
int etatprecedent3 = LOW;
int etatprecedent4 = LOW;
int etatprecedent5 = LOW;
int etatprecedent6 = LOW;
int etatprecedent7 = LOW;
int etatprecedent8 = LOW;
const int capteur1=9; //Capteur pour pièce de 1 centime.
const int capteur2=2; //Capteur pour pièce de 2 centimes.
const int capteur3=3; //Capteur pour pièce de 5 centimes.
const int capteur4=4; //Capteur pour pièce de 10 centimes.
const int capteur5=5; //Capteur pour pièce de 20 centimes.
const int capteur6=6; //Capteur pour pièce de 50 centimes.
const int capteur7=7; //Capteur pour pièce de 1 euro.
const int capteur8=8; //Capteur pour pièce de 2 euros.
```

```
void setup() {
  pinMode(capteur1, INPUT); // Les capteurs et le bouton sont définis en entrée
  pinMode(capteur2, INPUT);
  pinMode(capteur3, INPUT);
  pinMode(capteur4, INPUT);
  pinMode(capteur5, INPUT);
  pinMode(capteur6, INPUT);
  pinMode(capteur7, INPUT);
  pinMode(capteur8, INPUT);
  tot = 0; // Le total est initialisé à 0
}
```

```
etatprecedent1 = detection1; // valeur précédente de l'interface OUT (état) du capteur 1
etatprecedent2 = detection2; // valeur précédente de l'interface OUT (état) du capteur 2
etatprecedent3 = detection3; // valeur précédente de l'interface OUT (état) du capteur 3
etatprecedent4 = detection4; // valeur précédente de l'interface OUT (état) du capteur 4
etatprecedent5 = detection5; // valeur précédente de l'interface OUT (état) du capteur 5
etatprecedent6 = detection6; // valeur précédente de l'interface OUT (état) du capteur 6
etatprecedent7 = detection7; // valeur précédente de l'interface OUT (état) du capteur 7
etatprecedent8 = detection8; // valeur précédente de l'interface OUT (état) du capteur 8
detection1 = digitalRead(capteur1); // Lecture de la valeur de l'interface OUT (état) du capteur 1
detection2 = digitalRead(capteur2); // Lecture de la valeur de l'interface OUT (état) du capteur 2
detection3 = digitalRead(capteur3); // Lecture de la valeur de l'interface OUT (état) du capteur 3
detection4 = digitalRead(capteur4); // Lecture de la valeur de l'interface OUT (état) du capteur 4
detection5 = digitalRead(capteur5); // Lecture de la valeur de l'interface OUT (état) du capteur 5
detection6 = digitalRead(capteur6); // Lecture de la valeur de l'interface OUT (état) du capteur 6
detection7 = digitalRead(capteur7); // Lecture de la valeur de l'interface OUT (état) du capteur 7
detection8 = digitalRead(capteur8); // Lecture de la valeur de l'interface OUT (état) du capteur 8
```

```
if (detection5 == LOW && detection5 != etatprecedent5) {
tot = tot + 0.20;
if (detection6 == LOW && detection6 != etatprecedent6) {
tot = tot + 0.50;
if (detection7 == LOW && detection7 != etatprecedent7) {
tot = tot + 1.00;
```

```
if (detection_principal == LOW && val != etatprecedent_principal) {
int n = 0;
while (n < 5) {
  for (int i = 0; i \le 100; i++) { // boucle pour faire tourner le servo de 0 à 180 degrés
    servoMoteur.write(i); // écriture de la position actuelle du servo
   delay(8);
  for (int i = 100; i >= 0; i--) { // boucle pour faire tourner le servo de 180 à 0 degrés
   servoMoteur.write(i); // écriture de la position actuelle du servo
   delay(8);
  n = n+1;
n = 0;
```

```
#include <LiquidCrystal_I2C.h>
LiquidCrystal_I2C lcd(0x27,20,4); // On défini la taille et le nombre de pixel de notre écran LCD
float tot; //Initialisation de la valeur totale mise dans la tirelire

void setup() {
    lcd.init(); // Initialisation de l'écran LCD
    lcd.backlight();
    tot = 0; // Le total est initialisé à 0
}
```

```
lcd.setCursor(2,0); // On place le cursor sur l'écran lcd
lcd.print(tot);

if (tot<2) {
   lcd.setCursor(9,0);
   lcd.print("euro"); }

else {
   lcd.setCursor(9,0);
   lcd.print("euros"); }</pre>
```

# Ce que SmartPiggyBank nous a appris...



- Ralph
- Ralph
- Ralph
- La communication est primordiale
- Dans la peau d'un ingénieur...

### **SmartPiggyBank**

Thank you!

Merci pour votre écoute



Benjamin Guillaumat Ralph Mansour