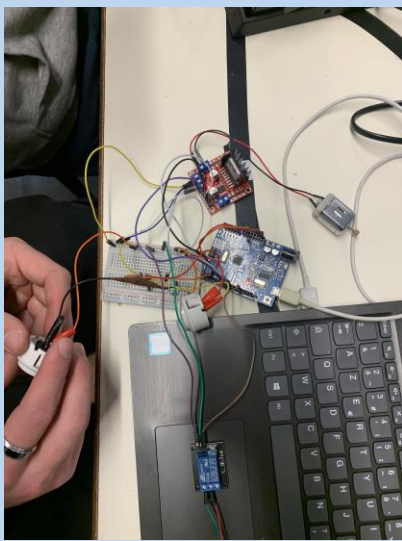


## **Rapport de séance 24/01/24**

Cette séance était consacrée à mettre en commun nos codes et nos constructions.

Nous avons donc assemblé le solénoïde et le bouton avec le moteur et ses boutons directeurs.

Le code reste à améliorer.

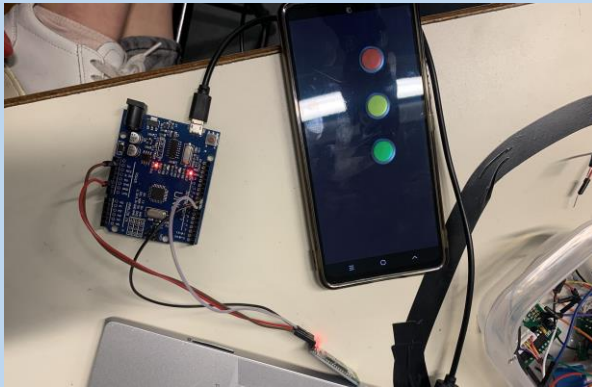


Comme j'ai fini ma partie sur le solénoïde/goal/bouton, nous avons revu notre planning et décidé de commander un des deux goals sur téléphone grâce à un module Bluetooth.

Je me suis donc servie du module HC-06 déjà vu en cours et j'ai commencé à écrire le code suivant.

```
1  #include<SoftwareSerial.h>
2  #define RX 8
3  #define TX 9
4  SoftwareSerial BlueT(RX,TX);
5
6  int PWM=128;
7  char Data;
8
9
10 void setup() {
11
12     Serial.begin(9600);
13     delay(500);
14     Serial.println("Bonjour -Pret pour les commandes AT");
15     BlueT.begin(9600);
16     delay(500);
17 }
18
19
20
21
22 void loop() {
23     while (BlueT.available()) {
24         Serial.print(char(BlueT.read())); }
25     while (Serial.available()) {
26         BlueT.write(char(Serial.read())); }
27
28
29 }
```

Le but sera donc de pouvoir commander les boutons pour activer le solénoïde, pour déplacer le goal à droite et à gauche sur téléphone.



Une fois les pièces du rail terminées nous les avons assemblées.

Il ne reste plus qu'à fixer le solénoïde sur le goal puis le goal sur la partie blanche.

