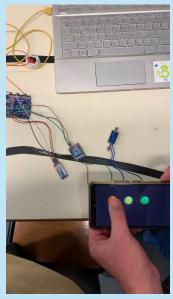
Rapport de séance 07/02/24

Cette séance j'ai continué de travailler sur le module Bluetooth.

On a à présent un coté du jeu qui est entièrement contrôlé sur téléphone avec le code suivant :

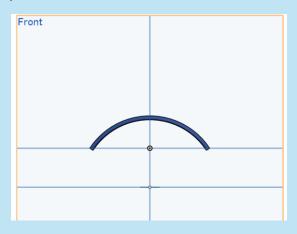
```
bluetoothPROJET_jan24a.ino
                                                                                          bluetoothPROJET_jan24a.ino
                                                                                                  void loop() {
  if (BlueT.available()){
       #include<SoftwareSerial.h>
        #define RX 8
                                                                                             38
39
                                                                                                      DATA=BlueT.read();
       #define boutonR 3
                                                                                                       if (DATA=='Y'){
       #define broche 2
        #define in1 13
                                                                                             41
                                                                                                        digitalWrite(in1,HIGH);
        #define in2 12
                                                                                             43
                                                                                                         digitalWrite(in2,LOW);
        #define enb 11
                                                                                                         analogWrite(enb,200);
       SoftwareSerial BlueT(RX,TX);
                                                                                             46
  11
       int PWM=128;
       char DATA;
                                                                                             48
49
                                                                                                       if (DATA=='G'){
  13
        void setup() {
  14
                                                                                                         digitalWrite(in1,LOW);
                                                                                             51
                                                                                                        digitalWrite(in2,HIGH);
analogWrite(enb,200);
          Serial.begin(9600);
                                                                                             52
          Serial.println("Bonjour -Pret pour les commandes AT");
  17
                                                                                             53
54
55
56
                                                                                                         Serial.println("gauche");
          BlueT.begin(9600);
  19
          pinMode(boutonR,INPUT);
  20
                                                                                                       if (DATA=='R'){
         pinMode(broche,OUTPUT);
                                                                                                        Serial.println("rouge");
  22
                                                                                             58
59
                                                                                                        digitalWrite(broche,1);
Serial.println("1");
  23
          pinMode(enb,OUTPUT);
          pinMode(in1,OUTPUT);
                                                                                                         delay(300);
  25
          pinMode(in2,OUTPUT);
                                                                                             61
  26
          digitalWrite(in1,LOW);
                                                                                             63
64
                                                                                                        digitalWrite(broche,0);
  28
          digitalWrite(in1,LOW);
                                                                                                         Serial.println("0");
  29
                                                                                                         delay(300);
          delay(500);
```

Nous avons changé l'alimentation du solénoïde car la précédente ne permettait pas au solénoïde de sortir en entier.



(Ewan appuie sur le bouton et le solénoïde est activé)

J'ai commencé une nouvelle modélisation du goal qui est plus propre que le goal actuel.



Avec Ewan, nous avons assemblé le rail et le moteur.



droite).

(Ewan appuie sur bouton droit et la partie blanche se déplace vers la