

I. Avancée du code

En attendant l'avancée du Bluetooth du côté de ma partenaire, j'ai essayé de décortiquer un maximum l'algorithme du programme final.

J'ai donc réalisé un organigramme du code pour pouvoir comprendre vers où me diriger et me raccrocher à celui-ci lorsque des erreurs interviendront.

Vous trouverez l'organigramme en fin de rapport.

Le code du loop est en commentaire car la partie bluetooth n'est pas encore opérationnelle.

De plus, une avancée au niveau de la conception du support et du bras amovible faciliterait les essais et les tests opérés sur le code.

```
#include<Servo.h>
Servo pince;
int capteur = 11;
Servo engrenage;
Servo reservoir;

void setup() {
  // put your setup code here, to run once:
  Serial.begin(9600);
  reservoir.attach(8);
  pince.attach(9);
  engrenage.attach(10);
  pinMode(capteur, INPUT); //capteur
  digitalWrite(capteur, LOW); //capteur
}

void loop() {
  // if(reponse utilisateur == "oui"){
  //   reservoir.write(120);
  //   delay(1000);
  //   pince.write(1000);
  //   if(digitalRead(capteur)==LOW){
  //     engrenage.write(90);
  //     pince.write(1500);
  //   }
  //   else{
  //     engrenage.write(100);
  //   }
  //   engrenage.write(50);
  //   if(digitalRead(capteur)==LOW){
  //     engrenage.write(90);
  //   }
  // }
```

Electrogolf

