#include <Position.h> inclure la bibliothèque

#include <Arduino.h>

#include <Wifi.h>

#include <TinyGPS++.h>

#include <SoftwareSerial.h>

Position position(13);  construction de l’objet

void setup()

{

}

void loop()

{

position.dot(); position.dot(); position.dot(); appel de la méthode

position.dash(); position.dash(); position.dash();

position.dot(); position.dot(); position.dot();

delay(3000);

}

#ifndef position \_h

#define position \_h

#include <Arduino.h>

class Position

{ déclaration des méthodes

public:

Position(int pin); constructeur

void dot();

void dash(); déclaration des attributs

private:

int \_pin;

};

#endif

#include <Arduino.h>

#include "Position.h"

Position:: Position (int pin) constructeur

{

pinMode(pin, OUTPUT);

\_pin = pin;

}

void Position::dot() méthode « dot »

{

digitalWrite(\_pin, HIGH);

delay(250);

digitalWrite(\_pin, LOW);

delay(250);

}

void Position::dash() méthode « bash »

{

digitalWrite(\_pin, HIGH);

delay(1000);

digitalWrite(\_pin, LOW);

delay(250);

}