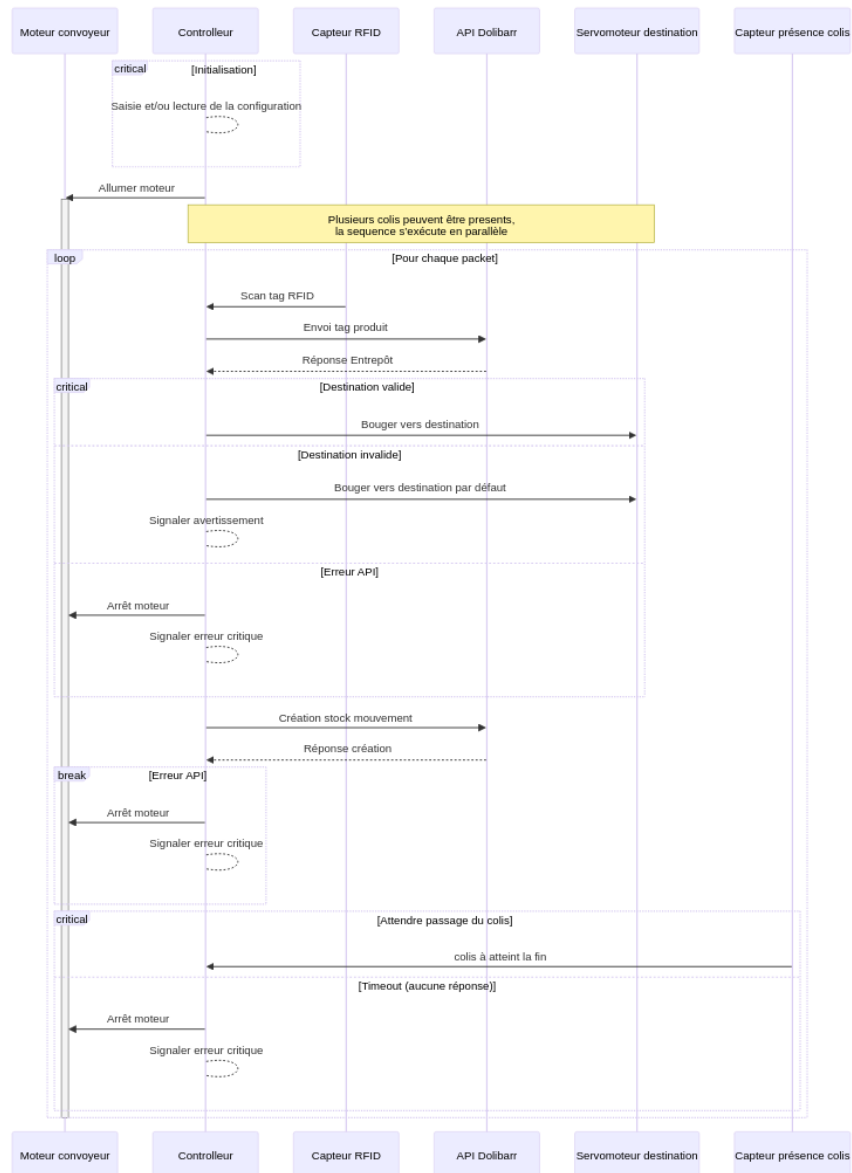


# Fonctionnement du système



## Légende

- **Moteur convoyeur** : Moteur principal du convoyeur.
- **Contrôleur** : ESP32 / M5Stack avec écran, pilote tout le système.
- **Capteur RFID** : Se trouve au niveau de la première porte, scanne des

tags RFID se trouvant sur les colis.

- **API Dolibarr** : API REST du module stock de Dolibarr, connexion via WIFI.
- **Servomoteur destination** : Se trouve au niveau de la deuxième porte, oriente les colis vers une des trois destinations possibles.
- **Capteur présence colis** : Capteur ultrasons (ou infrarouge ?) se trouvant en bout de chaîne.
- **Erreur API** : Erreur HTTP 4xx, 5xx, pas de connectivité, temps limite dépassé, ...

## Liens

Documentation Diagrammes Mermaid