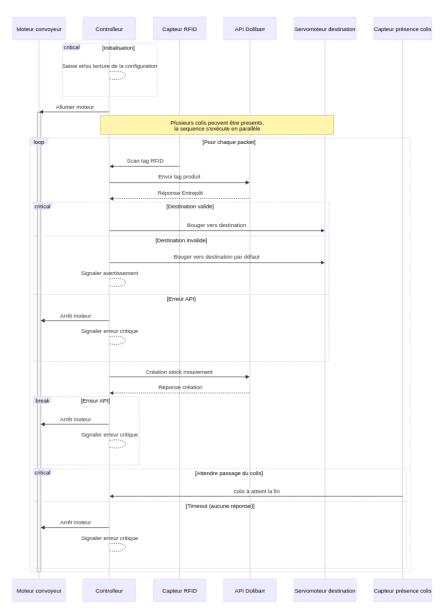
## Fonctionnement du système



## Légende

- Moteur convoyeur : Moteur principal du convoyeur.
- Controlleur : ESP32 / M5Stack avec écran, pilote tout le système.
- $\bullet\,$   ${\bf Capteur}$   ${\bf RFID}$  : 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