int IR\_SENSOR = 0; // Capteru est connecter au port A0 //

int intSensorResult = 0; //Resultat du capteur //

float fltSensorCalc = 0; //Calcule la valeur //

int ledPin = 10;

unsigned char compteurVide = 0;

void setupRemplissage()

{

pinMode(ledPin, OUTPUT);

}

void loopRemplissage()

{

intSensorResult = analogRead(IR\_SENSOR); //Valeur du capteur//

fltSensorCalc = (2076.0 / (intSensorResult - 11)); //formule de calcule de la distance en cm

if(fltSensorCalc < 0){

fltSensorCalc = 999999;

}

Serial.print("Le nombre N = ");

Serial.println(intSensorResult);

Serial.print ( "tension = ");

Serial.print ( intSensorResult\*0.0049);

Serial.println (" V"); // les resultats en Volts //

Serial.print(fltSensorCalc); //envoie la distance a ordinateur

Serial.println(" cm"); // les resultats en cm

if( fltSensorCalc >= 7){

if(compteurVide == 3){

plein = false;

}else{

compteurVide++;

}

}

else if ( fltSensorCalc <= 7 ){

plein = true;

compteurVide = 0;

}

if(!plein){

motorSpeed = 0; //On remet la vitesse à 0

tone(ledPin, 200);

}else{

noTone(ledPin);

}

}