# RAPPORT DE SEANCE: 03/02/2022

**Bouhlel Ziad G4** 

### 1ère partie:

J'ai réalisé le code pour faire fonctionner les mécanismes par bluetooth. Je l'ai essayé en utilisant des LED à la place des différents mécanismes. Il faut encore l'adapter au projet.

```
#include <Servo.h>
#define RX 10
#define TX 11
#define LED1 3
#define LED2 5
#define LED3 6
SoftwareSerial BlueT(RX,TX);
int PWM=128;
char Data;
Servo servo;
int x = 0;
int y = 0;
int z = 0;
void setup(){
  Serial.begin(9600);
 BlueT.begin(9600);
 pinMode(LED1, OUTPUT);
 pinMode(LED2, OUTPUT);
  pinMode(LED3, OUTPUT);
```

```
Servo servo;
int x = 0;
int y = 0;
int z = 0;
void setup(){
 Serial.begin(9600);
 BlueT.begin(9600);
 pinMode(LED1, OUTPUT);
 pinMode(LED2, OUTPUT);
 pinMode(LED3, OUTPUT);
 servo.attach(7);
void loop() {
 if (BlueT.available()) {
   Data=BlueT.read();
   if (Data == 'a') {
     x = 1;
```

```
x = 2;
 if (Data == 'c') {
  y = 1;
if (Data == 'd') {
  y = 2;
}
  if (Data == 'e') {
 z = 1;
if (Data == 'f') {
  z = 2;
if (Data == 'V'){
  if (x == 1) {
   digitalWrite(LED1, HIGH);
  if (y == 1) {
   digitalWrite(LED2, HIGH);
   if (z == 1) {
    digitalWrite(LED3, HIGH);
```

```
if (Data == 'e'){
    z = 1;
}
if (Data == 'f'){
    z = 2;
}
if (Data == 'V'){
    if (x == 1){
        digitalWrite(LED1, HIGH);
}
    if (y == 1){
        digitalWrite(LED2, HIGH);
}
    if (z == 1){
        digitalWrite(LED3, HIGH);
}
}
if (Data == 'u'){
    digitalWrite(LED1, LOW);
    digitalWrite(LED2, LOW);
    digitalWrite(LED3, LOW);
}
```

## 2ème partie

J'ai découpé des entonnoirs dans des bouteilles de lait puis mon binôme les a peint et fixé sur les compartiments.



### 3<sup>ème</sup> partie:

Nous avons réalisé les trous pour les sonars et vissé les différentes cartes à l'arrière de la structure.



## 4ème partie:

Nous avions ajouté des tuyaux dans les compartiments pour faciliter la descente des aliments, nous avons découpé cette fois les caches que nous allons fixer derrière ceux-ci.



