

## Rapport séance 5 Arduino :

Dans la séance d'aujourd'hui je vais effectuer un test avec notre nouvel électro-aimant, afin de voir jusqu'à quelle distance nous pouvons construire notre terrain. C'est d'ailleurs la partie auquel nous allons nous attaquer une fois ces tests terminer. Après une série de test nous estimons que nous pouvons placer les cages à environ 30 cm du ballon, nous allons donc faire un terrain d'environ 50 cm. J'ai ensuite réaliser le programme permettant de gérer avec le BT l'électro-aimant afin de tirer quand le joueur le décide.

<https://www.youtube.com/watch?v=a8k-PV1d4PA&feature=youtu.be&fbclid=IwAR36EtEU8XO6zokPn8ttNFBMGU7QEfa18tp9js0eDDBf8d0dzuMclKNxXc>



```
#include<SoftwareSerial.h>
#define RX 10
#define TX 11
const int aimant=3;
SoftwareSerial BlueT(RX,TX);
char Data;

void setup() {
  Serial.begin(9600);
  BlueT.begin(9600);
  pinMode(3,OUTPUT);
  digitalWrite(3,LOW);
}

void loop() {
  if (BlueT.available()) {
    Data=BlueT.read();
  }
  if (Data=='1') {
    digitalWrite(3,HIGH);
  }
  if (Data=='0') {
    digitalWrite(3,LOW);
  }
}
```

Ensuite j'ai programmé le capteur de distance afin de vérifier s'il y a but ou non mais j'ai compris en effectuant des tests que la balle était trop petite pour que le capteur de distance la capte. J'ai donc changé et pris un capteur IR et réalisé un premier programme. Nous allons avancer notre maquette afin de pouvoir nous concentrer sur l'assemblage du joueur pour le prochain cours.

Remarque : Monsieur avez-vous commandé le tableau de score à led ?