#include <OneWire.h>

#include <DallasTemperature.h>

// Data wire is plugged into pin 2 on the Arduino

#define ONE\_WIRE\_BUS 2

// Setup a oneWire instance to communicate with any OneWire devices

// (not just Maxim/Dallas temperature ICs)

OneWire oneWire(ONE\_WIRE\_BUS);

// Pass our oneWire reference to Dallas Temperature.

DallasTemperature sensors(&oneWire);

int sensorPin = A0;

int sensorValue = 0;

int moteurPin = 13; // Sortie où sera branchée la moteur

int moteurState = LOW; // Etat de la MOTEUR (LOW par défaut)

void setup(void)

{

// start serial port

Serial.begin(9600);

// Start up the library

sensors.begin();

// MOTEUR

pinMode(moteurPin, OUTPUT); // Et la sortie de la moteur

}

void loop(void)

{

////////////////////// TEMPERATURE

sensors.requestTemperatures(); // Send the command to get temperatures

Serial.print(sensors.getTempCByIndex(0)); /

Serial.print(";");

////////////////////// // HUMIDITE

sensorValue = analogRead(sensorPin);

//Serial.print("Moisture = " );

Serial.println(sensorValue);

////////////// Control MOTEUR

int received; // Variable servant à récupérer les données reçues

if (Serial.available()>0) { // Si des données sont disponibles

received = Serial.read(); // On les récupère

if(received == 'a') { // Si "a" est reçu

if (moteurState==HIGH) { // Et que la Moteur est allumée

moteurState = LOW; // On l'éteint

}

else { //Sinon

moteurState = HIGH; // On l'allume

}

digitalWrite(moteurPin, moteurState); // Enfin on change l'état de la Moteur

}

}

delay(1000);

}