

Rapport de séance :

Acquisition du matériel nécessaire pour le parking (1 servomoteur, 4 capteurs à ultrasons, 4 LED et 2 écrans LCD)

Découverte de l'utilisation d'un servomoteur avec la librairie Servo.

Problème sur Arduino, le programme ne peut pas être téléverser à cause d'une erreur avrdude, après quelques recherches et tentatives de réparation, rien n'a changer. Le professeur me donne une nouvelle carte, et tout marche.

Pour tester le servomoteur, j'ai fait un programme qui faisait tourner dans un sens puis dans l'autre.

On a discuté sur le sujet de l'échelle de la maquette ainsi qu'on à décider de retirer un des capteurs à ultrasons à l'arceau. Ce capteur à ultrason permettait de savoir si l'arceau est baissé ou non. On a donc remplacé cela par un état qui varie quand l'arceau se lève où se baisse.

J'ai réalisé un programme créant les fonctions arceau_se_baisse et arceau_se_leve qui baisse/monte l'arceau à la bonne hauteur quand on appelle la fonction. (Comme ci-joint)

```
void arceau_se_baisse() {  
    for (int position = 0; position <=90; position ++){  
        servomoteur.write(position);  
        delay(15);  
    }  
}
```

J'ai commencé un programme sur la détection de véhicule se situant dessus l'arceau.