

## Rapport de séance :

En s'imaginant le maquette à la maison, on s'est rendu compte que les capteurs ultrasons étaient assez gros par rapport à la maquette qu'on voulait faire. On a donc trouvé comme alternative les capteurs de mouvement qui remplissent largement les critères que l'on désirait. Louise s'est occupée de cette partie. En ce qui me concerne, j'ai dû réaliser le programme de la radiofréquence permettant l'ouverture de l'arceau.

J'ai d'abord dû faire un programme qui détecter le code HEXA qui s'affichait quand on appuyer sur la bonne touche. Ensuite, j'ai fait un programme qui affiche sur le moniteur que le signal est reçu et pour finir je fais passer l'ECI (état du capteur infrarouge à 1). J'ai eu quelques problèmes, notamment pour réussir à convertir ce signal infrarouge en message sur le terminal. Après quelques recherches, j'ai trouvé les commandes switch et case qui permettaient d'afficher ce que je veux en fonction d'un certain signal reçu.

```
int ECI=0;
#include "IRremote.h"

//Variable
int receiverPin = 6;
IRrecv irrecv(receiverPin);
decode_results results;

void setup() {
  Serial.begin(9600);
  Serial.println(F("CapteurIR détecté"));
  irrecv.enableIRIn();
}

void loop() {
  if (irrecv.decode(&results)){
    convertIR();
    irrecv.resume();
    ECI=1;
  }
}

void convertIR()
{
  switch(results.value)
  {
    case 0xFF02FD: Serial.println(F("SIGNAL RECU"));
  }
}
```

On a commencé ensuite la maquette, on a fait les trous pour les différents capteurs et pour les LEDS.

En ce qui concerne les capteurs de mouvements, nous allons réfléchir si nous allons les conservés étant donné qu'ils sont pas aussi précis que l'on pensait.