

Rapport de séance :

Lors de cette séance, j'ai synchronisé tous les programmes regroupant le signal reçu par la télécommande, les LEDs indiquant si une place est prise ou non, les deux capteurs ultrasons placés avant et après notre arceau ainsi que le code gérant le servomoteur qui fait bouger notre arceau. J'ai eu une erreur à cause de la librairie IRremote :

```
The function decode(&results) is deprecated and may not work as expected! Just use decode() without a parameter and IrReceiver.decodedIRData.<fieldname> .
```

Cela était dû au fait que la librairie a fait une mise à jour, j'ai donc dû changer quelques lignes grâce à un github de la librairie qui me disait quoi changer.

Converting your 2.x program to the 3.x version

J'ai enfin fait une simulation d'une voiture passant sur les capteurs et le fait de cliquer sur la télécommande. Notre programme fonctionne. J'essayerai ce soir de brancher les LEDs et de vérifier le fonctionnement.