

Rapport de Séance 2, Romain Rousseau.

Cette séance, je terminais la détection de la hauteur et je m'occupais des lasers.

Après le dernier mail que vous nous aviez envoyé, nous avons décidé d'utiliser le capteur de distance ultrasons, bien plus précis que le système de résistance.

Après avoir récupéré le TD sur ce dernier module, je m'occupai des lasers. J'ai donc commencé à chercher sur internet la bonne façon de l'utiliser. C'est un module assez simple, bien plus que ce à quoi je m'attendais. La seule obligation un peu embêtante étant le fait que les récepteurs fonctionneraient bien mieux dans le noir. Pour une piscine à ciel ouverte, nous devrions donc les disposer dans une boîte pour qu'ils soient constamment à l'ombre.

Le seul problème rencontré venait d'un manque de puissance des lasers en fait dû à un fil défectueux.

Pour les codes arduino, ils étaient assez basiques :

- Pour le détecteur de distance, j'ai récupéré celui du TD 3.2. qui portait dessus.
- Pour les lasers, il suffisait de récupérer la valeur de la photorésistance sur une analogique puis coder un trigger qui active ce que l'on veut quand cette valeur descend en dessous d'une certaine valeur.

Les deux codes sont sur le github.

Ayant fini plus tôt que prévu, j'ai aidé Zoé sur le début de code du pH-mètre.