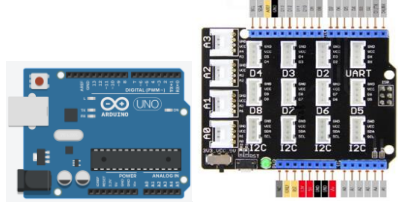




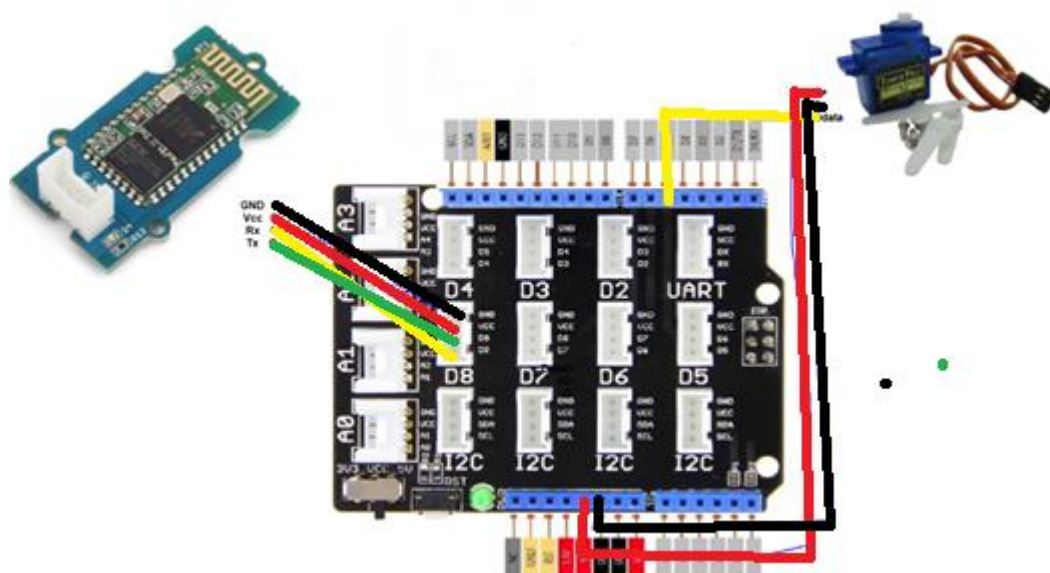
Travail à faire

Q1. Donnez le nom des différents composants et le fonctionnement de ceux-ci.

Nom du composant	Image du composant	Fonctionnement
Carte arduino+ shield		Gestion électronique des composants + Branchement connectiques rapides
Servo moteur		maintenir une opposition à un effort statique et dont la position est vérifiée en continu et corrigée en fonction de la mesure.
Lecteur Wifi		Connection en wifi avec d'autres machines

Q2. Raccordez les composants avec les câbles :

- D'alimentation en rouge
- De masse en noir
- D'information rentrant en vert
- D'information sortante en jaune



Q3. Créer l'algorithme votre propre système en vous appuyant sur le cours Algorithme

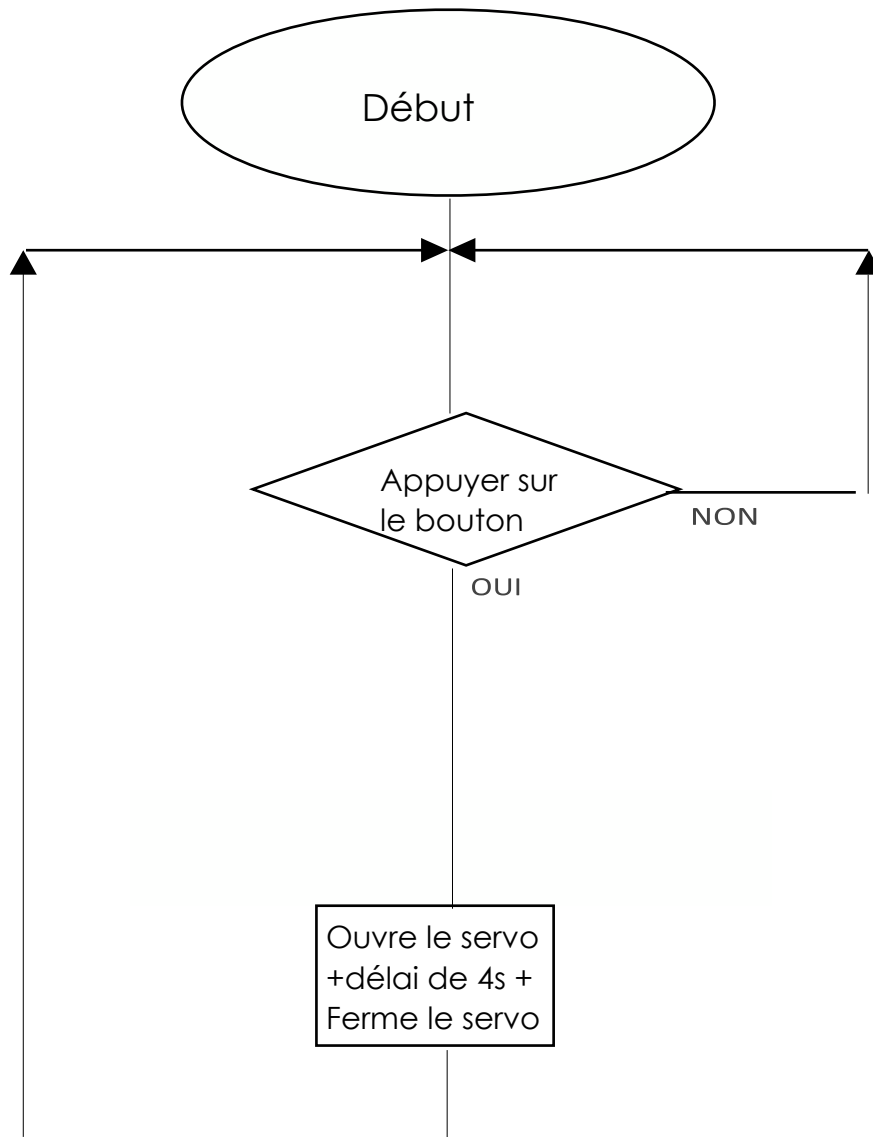
Evènement

Action

Appuyer sur le bouton

Ouvre

Ferme

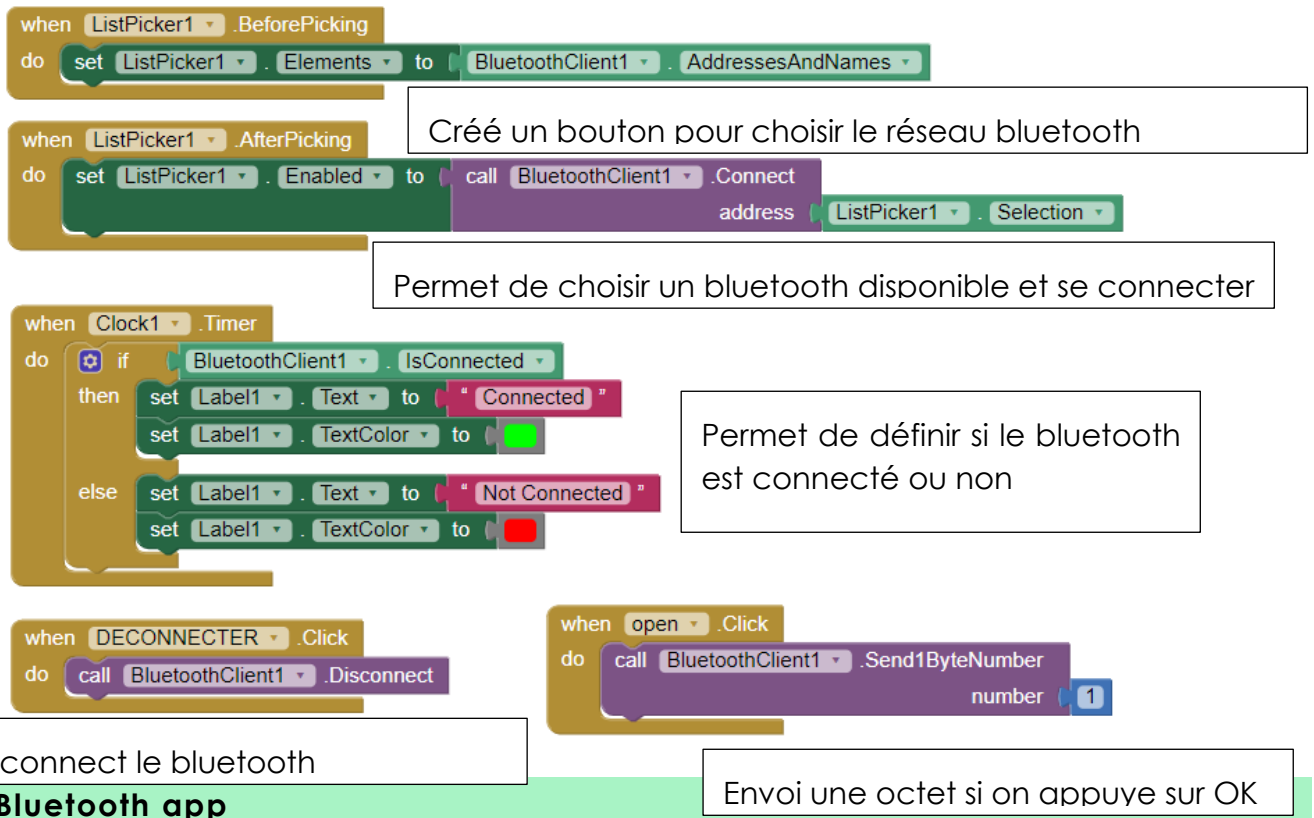


Q4. Commentez le code de votre programme dès que nécessaire.

Rappel : il suffit de rajouter `//` avant d'ajouter votre commentaire

Exemple : `#include <Servo.h> //ajoute la bibliothèque Servo au code`

Code AppInventor



Code Bluetooth app

```
#include <SoftwareSerial.h> //ajoute la bibliothèque communication série
#include <Duinoedu_SerialPlus.h> //ajoute la bibliothèque une bibliothèque modul wifi duinoedu
#include <Servo.h> //ajoute la bibliothèque servo
```

//Tuto App inventor : <https://lc.cx/Jksu>



Duinoedu_SerialPlus monSerialPlus; //renomme Duinoedu_SerialPlus

// AIDE Gérer des échanges entre App inventor et Ardublock : <https://lc.cx/oTLn>

Servo servo_pin_5; //renomme servo

```
void setup()
{
  monSerialPlus.branch(8,9); //affecte un branchement au module wifi
  monSerialPlus.begin(115200); //défini une vitesse de communication au module wifi
  pinMode( 2 , OUTPUT); //déclare la pin 2 comme capteur artificiel
  servo_pin_5.attach(5); //affecte un branchement au servo
}

void loop()
{
  if (monSerialPlus.recevoir1Octet(DUINOEDU_NE_PAS_MEMORISER )) //une octet est envoyée
  {
    digitalWrite(2 , HIGH); //pin 2 reçoit une info
    servo_pin_5.write( 45 ); //servo s'ouvre à 45 degrés
    delay( 4000 ); //pose de 4 seconde
    digitalWrite(2 , HIGH); //pin 2 reçoit une info
  }
}
```

	SECURITE DES BATIMENTS	Page 4/4
2I2D	Accès par bluetooth/ smartphone	
TD		

```

servo_pin_5.write( 135 ); //Servo se ferme à 135 degrés
}
}

```