



Arduino 1										
	servo 8	servo 9	servo 10	servo 11	led A0	led A1	led A2	led A3	led A4	led A5
itineraire										
4	droit	droit			allumé	allumé	allumé	allumé	eteint	eteint
5	devie	devie	devie	devie	eteint	eteint	allumé	allumé	allumé	allumé
6	devie	devie	droit	droit	eteint	eteint	eteint	eteint	allume	allume

dans le programme generique modifier les **case**

case 4:

```
code=0;
aiguillage (8,dr);
aiguillage (9,dr);
digitalWrite (A0,HIGH);
digitalWrite (A1,HIGH);
digitalWrite (A2,HIGH);
digitalWrite (A3,HIGH);
digitalWrite (A4,LOW);
digitalWrite (A5,LOW);
break;
```

case 5:

```
code=0;
aiguillage (8,dv);
aiguillage (9,dv);
aiguillage (10,dv);
aiguillage (11,dv);
digitalWrite (A0,LOW);
digitalWrite (A1,LOW);
digitalWrite (A2,HIGH);
digitalWrite (A3,HIGH);
digitalWrite (A4,HIGH);
digitalWrite (A5,HIGH);
break;
```

case 6:

```
code=0;
aiguillage (8,dv);
aiguillage (9,dv);
aiguillage (10,dr);
aiguillage (11,dr);
digitalWrite (A0,LOW);
digitalWrite (A1,LOW);
digitalWrite (A2,LOW);
digitalWrite (A3,LOW);
digitalWrite (A4,HIGH);
digitalWrite (A5,HIGH);
break;
```

Dans le programme la patte 13 est reliée à une led sur le circuit de l'arduino . Celle ci clignote pendant la reception d'un code infrarouge . La patte A7 est relié au potentiometre qui gere la déviation de l'aiguillage les pattes 4,5,6,7,8,9,10,11,12 A0,A1,A2,A3,A4,A5 sont des sorties . 3 receptionnent le code