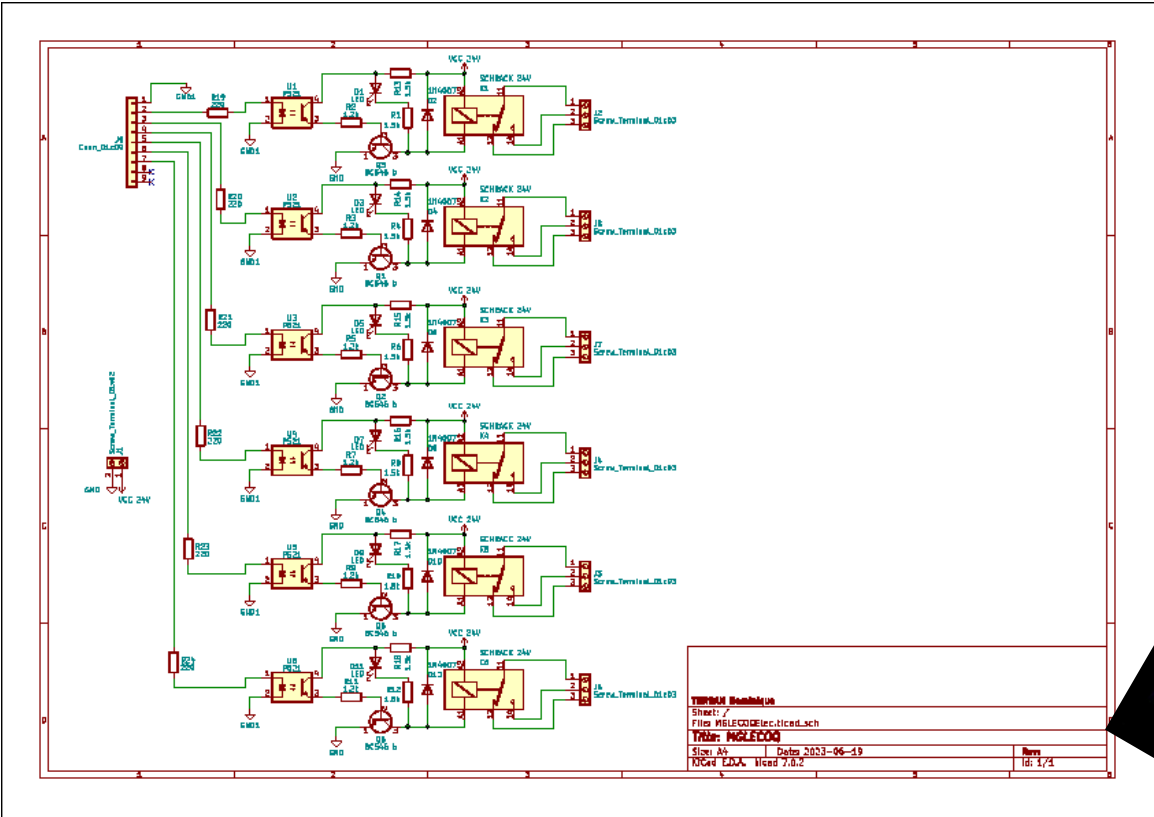
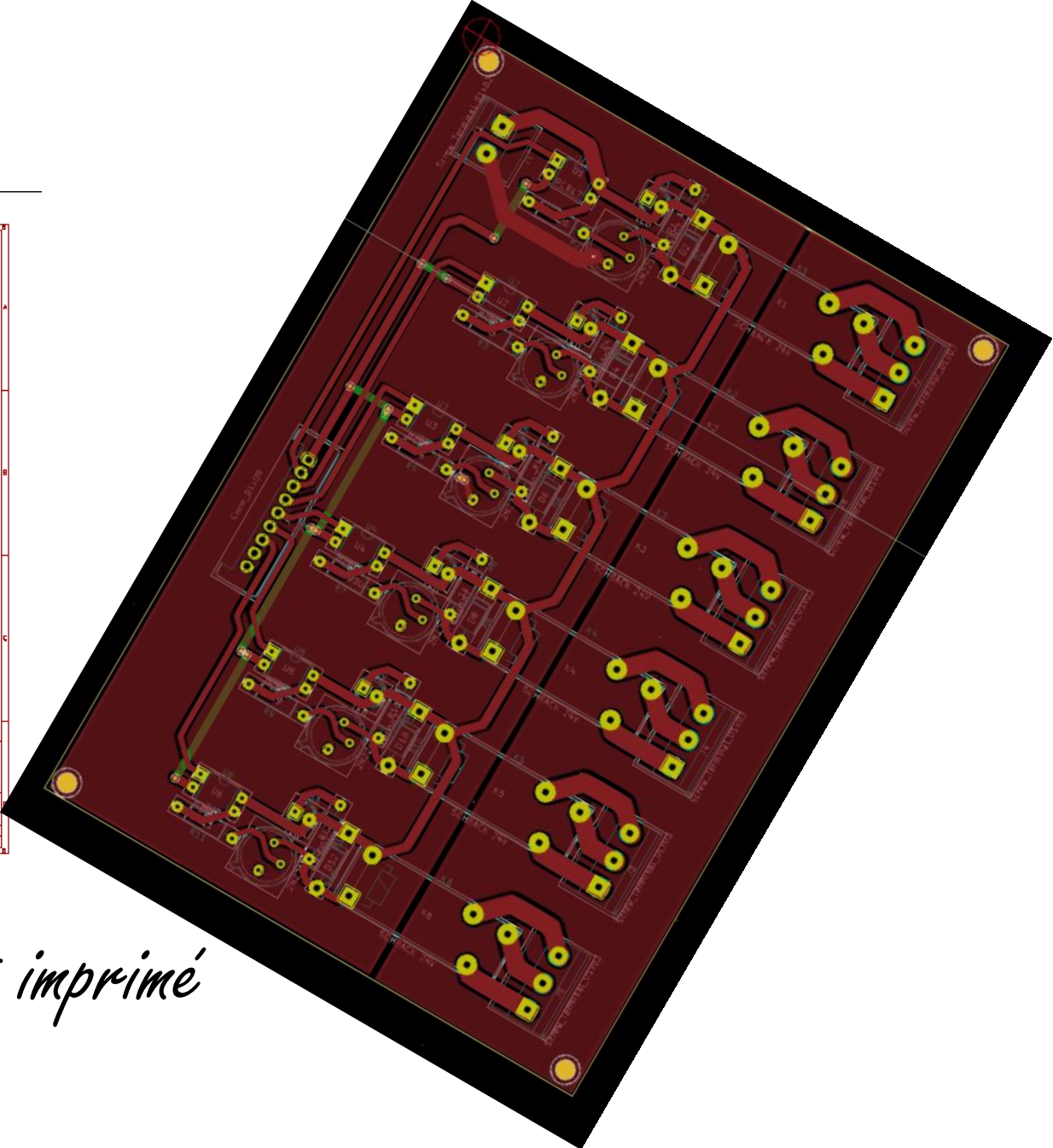


*Conception d'un circuit imprimé  
pour le coq de Michel*

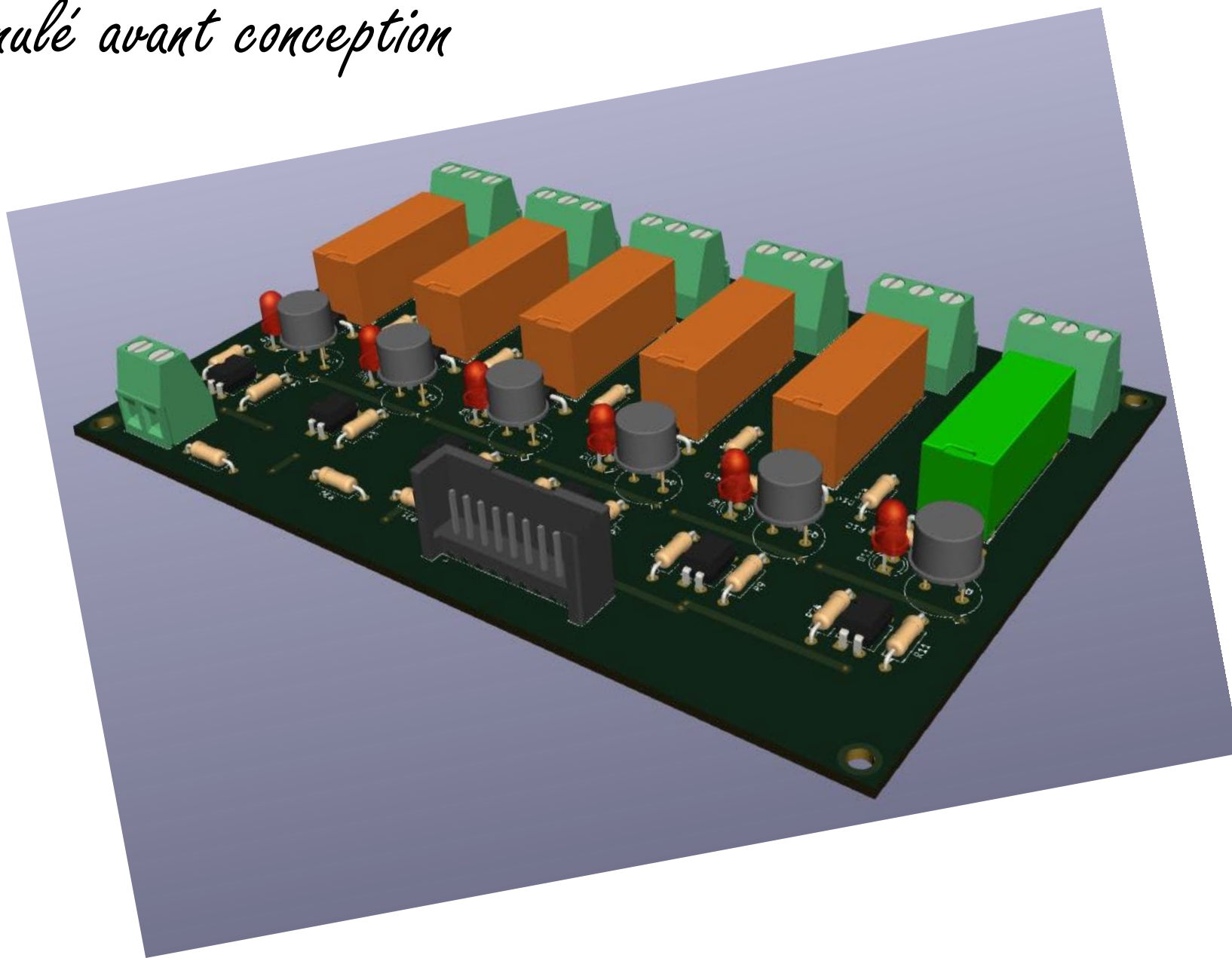
# Création du schéma électronique



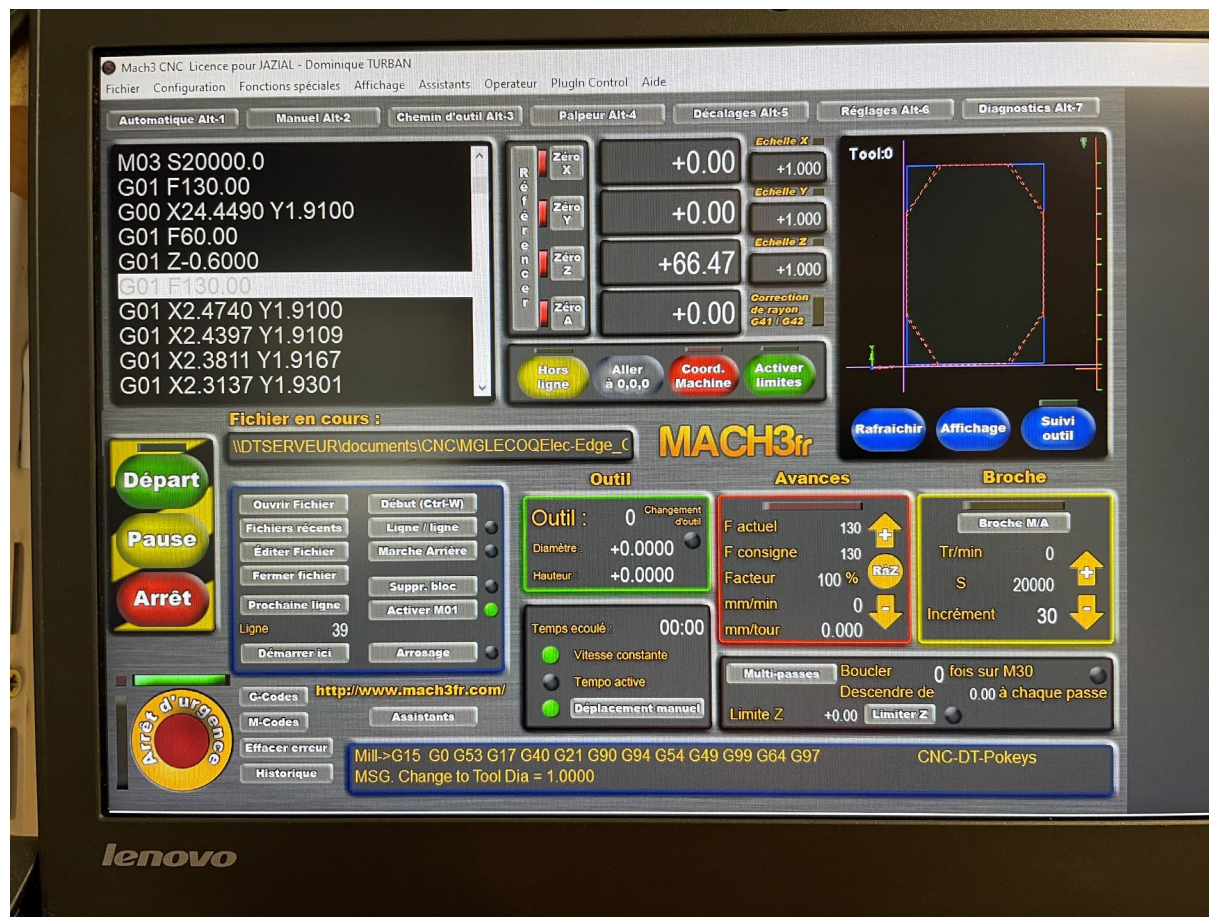
# Simulation du circuit imprimé



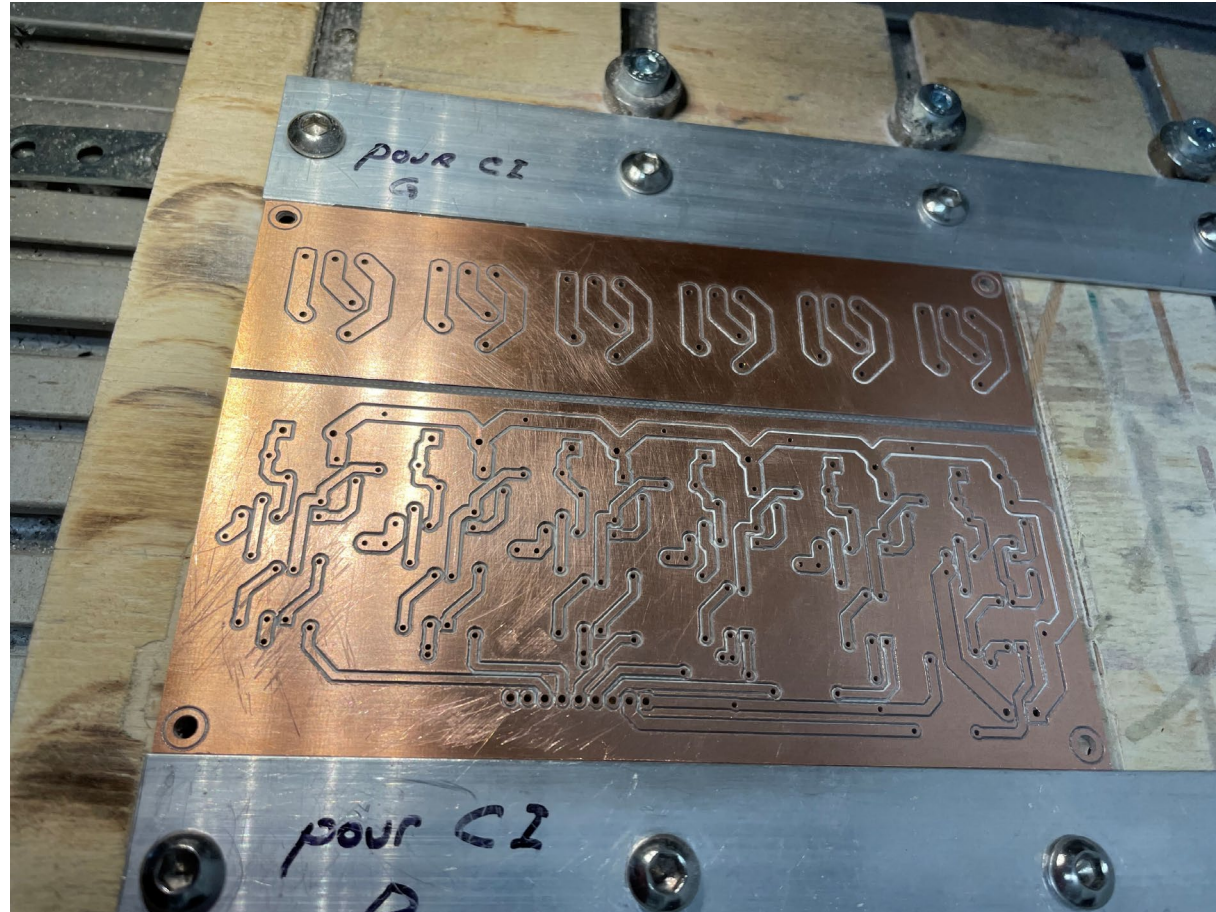
*Carte CI simulé avant conception*



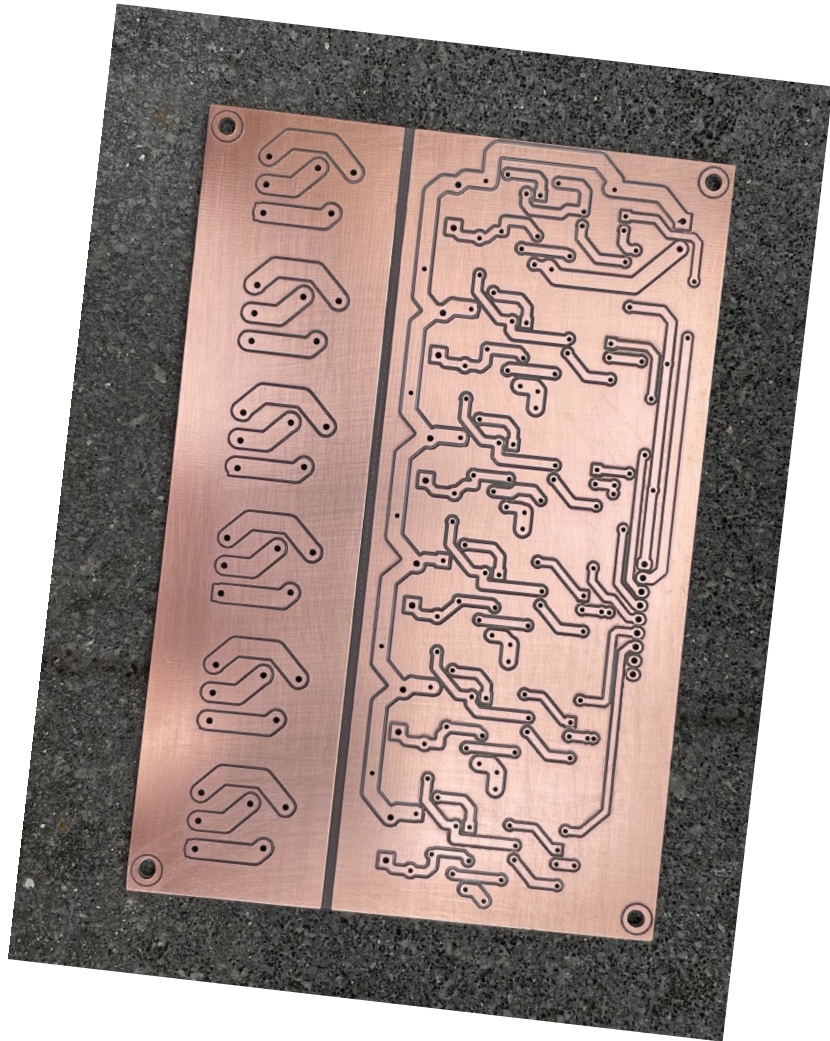
# Toujours MACH 3 pour le détournage du cuivre



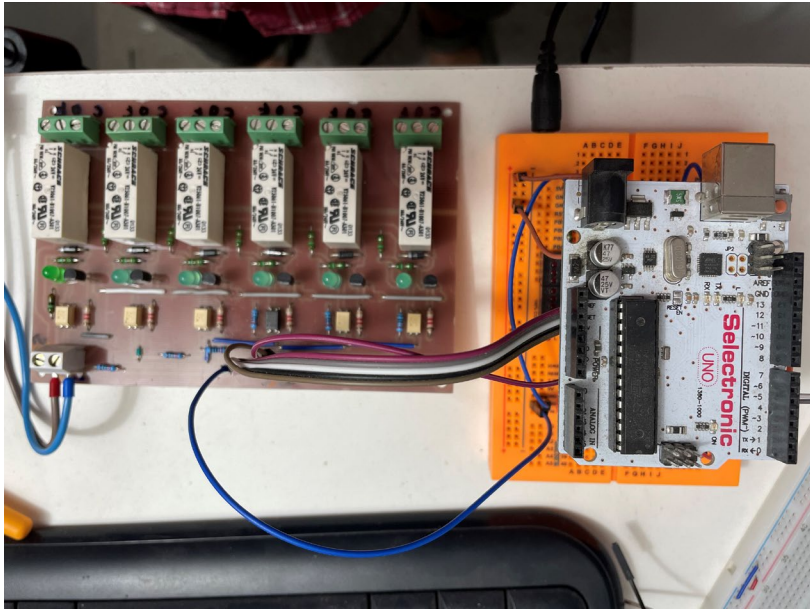
# *Plaque une fois usinée*



# *Nettoyée et équipée de composants de récupération*



# Essai et programmation avec carte arduino des relais selon la proposition de Michel



Une partie du code arduino et le module son

```
LECOQ.ino
1 //MGLECOQ
2 #include <Wire.h>
3 #include <Arduino.h>
4 //=====
5 int TempCh1RotTeteCou = 2000 ;
6 int TempCh1BastTeteCou = 800 ;
7 //=====
8 int tempCh2BecOn = 500 ;
9 int TempCh2BastTeteCou = 1500 ;
10 int TempCh2BasPanQueBas = 1500 ;
11 int TempCh2BasPanQueHte = 1500 ;
12 int TempCh2LecteurOn = 5000 ;
13 //=====
14 int tempCh3BecOff = 1000 ;
15 int TempCh3BastTeteHte = 800 ;
16 int TempCh3BasPanQueHte = 1500 ;
17 int TempCh3_3S = 3000 ;
18 int TempCh3RotTeteCou = 2000 ;
19 int TempCh3_2S = 2000 ;
20 int TempCh3BataAiles = 2500 ;
21 int TempCh3LecteurOff = 10000 ;
22 //=====
23 int TempEntreChaine = 3000 ;
24 //=====
25 int Bec = 13;
26 int RotTete = 12;
27 int RotCou = 11;
28 int BasTeteCou = 10;
29 int BasPanQue = 9;
30 int Ailes = 8;
31 int Lecteur = 7;
32 int LedCH3 = 6;
33 int LedCH2 = 5;
34 int LedCH1 = 4;
35
36 void setup() {
37 // Setup the 3 pins as OUTPUT
38 pinMode (Bec, OUTPUT);
39 pinMode (RotTete, OUTPUT);
40 pinMode (RotCou, OUTPUT);
41 pinMode (BasTeteCou, OUTPUT);
42 pinMode (BasPanQue, OUTPUT);
43 pinMode (Ailes, OUTPUT);
44 pinMode (Lecteur, OUTPUT);
45 pinMode (LedCH3, OUTPUT);
46 pinMode (LedCH2, OUTPUT);
47 pinMode (LedCH1, OUTPUT);
48 }
49
50 void loop() {
51 Chaine1();
52 delay(TempEntreChaine);
53 //digitalWrite(Bec, HIGH);
54 // Chaine2();
55 // delay(TempEntreChaine);
56 // Chaine3();
57 // delay(TempEntreChaine);
58 }
59
60 void Chaine1(){
61 digitalWrite(LedCH1, HIGH);
62 digitalWrite(RotTete, HIGH);
63 digitalWrite(RotCou, HIGH);
64 delay(TempCh1RotTeteCou);
65 digitalWrite(BasTeteCou, HIGH);
66 delay(TempCh1BastTeteCou);
67 digitalWrite(RotTete, LOW);
68 digitalWrite(RotCou, LOW);
69 digitalWrite(BasTeteCou, LOW);
70 delay(TempEntreChaine);
71 }
72 // Task no.1: blink LED with 1 second delay.
73 }
74
75
76
77
78
```

# Une partie des tempos pour les mouvements du coq

Tempos pour le mouvement du bec plus chant du coq

