int sensorPin = A1; // sélection de la pin de mesure du capteur d'humidité de sol

int sensorValueH = 0; // initialisation de la valeur du capteur

Ticker toggle\_time\_ticker ; //définition du ticker pour envoyer les fichiers toutes les 10 minutes

void toggle\_time(void) ;

int d = 10 ; //distance à parcourir entre 2 mesures

double x = 0 ; //abscisse

double y = 0 ; //ordonnée

int main() {

FILE\* fichier ;

fichier = fopen(« mesures.txt », « a ») ;

If (fichier != NULL)

{

 x = d\*sin(theta) ;

 y = d\*cos(theta) ;

 fprintf(fichier, « %lf ; %lf ; %lf ; %lf ; %lf ; \t », &toggle\_time, x, y, T, H) ;

 }

 fclose(fichier) ;

}

toggle\_time\_ticker.attach(&toggle\_time,600); //envoi du fichier au bout de 10 min

fichier = fopen(« mesure.txt », « w ») ; //ouverture « w » permet d’effacer le contenu

fclose(fichier) ;

return 0

}

void setup() {

 Serial.begin(9600);

}

void loop() {

sensorValueH = analogRead(sensorPin); // lecture directe de la valeur

int H = -1.04 + 2.08\*sensorValueH; // valeur en %d’humidité

 delay(500); // patienter 0,5 s (càd 10 cm)

}

void loop\_T() {

double sensorValueT = analogRead(A2); // lecture directe de la valeur

double R = 76\*sensorValue/(3,3-sensorValue) // valeur en V

double T = (R-100)/0.4 ; // valeur en °C

 delay(500); // patienter 0,5 s

}

void toggle\_time() {

envoi des fichiers

}