

Sources <u>duinoedu.com</u> Ressource en ligne pour les algorithmes <u>https://www.draw.io/</u>

Commande de l'allumage d'un couloir avec capteur de luminosité et ultrason

L'exercice, un couloir avec un interrupteur et une lampe, jusque là rien de bien original ! On rajoute un détecteur à ultrason pour allumer la lumière quand une personne passe dans le couloir et une photorésistance pour déclencher tout cela quand il fait bien sombre dans le fameux couloir. Pour compléter, on rajoute un afficheur LCD pour vérifier les valeurs de la luminosité et de la distance... au travail !

Matériel nécessaire pour réaliser cet exercice

Matériel	Matériel
Carte UNO + cordon USB	Interrupteur avec connectique Grove
LED avec connectique Grove	Adaptateur Grove/Dupont
Photorésistance	Afficheur LCD
Capteur de distance à ultrason	

Première activité, nous allons commencer par une chose simple, quand j'appuie sur le bouton poussoir, la LED s'allume

😨 sketch,jun01a Arduino 1.0.5-r2	-		×
ichier Édition Croquis Outils Aide			
Ӯ 💿 🔝 🚺 🛃 Enregistrer			2
sketch_jun01a§			
oolean _ardublockDigitalRead(int pinNumber)			^
pinHode(pinHumber, INPUT);			
return digitalRead(pinNumber);			
roid setup()			
NUMBER A OFFICE			
digital@rite(4 , L0@);			
1			
roid loop()			
if (ardublockDigitalRead(6))			
{			
digitalWrite(4 , HIGH);			
digitalWrite(4, LOW);			
			~
:	_	_	>
féléversement terminé			
aille binaire du croquis : 1 080 octets (d'un m	ax de 32	2 256 c	octets)
5	Arduina	Uno en	COMS

Arduino



Maintenant, nous allons introduire le capteur à ultrason...

Le câblage est simple, même sans connecteur Grove, il suffit de bien repérer les sorties « Echo » et « Trigger » ici respectivement en D3 et D2

Nous allons initialiser une variable et lui affecter une valeur quelconque (ici 100) Tout comme la LED qui à l'initialisation est éteinte

On crée une boucle en prenant la valeur de la photorésistance pour la mettre dans la variable

Ensuite, on décide que si cette valeur de variable est inférieure à ici « 10 » la LED doit s'allumer et on effectue cette mesure toutes les 1 seconde...

Programme d'installation (setup)	Initialiser variable : nombre entier
	Valeur 100 rocket 4 LED Statut Eteint
Boucle	Nom de la variable
	Valeur Valeur trigger # Initialiser variable : nombre entier capteur Utragen *che #
programme	Teste distance 10
	LED Statut Allumé
	Sinon éxécute
	delay MILLIS Millisecondes 1000



Vous constatez qu'en changeant la distance, la LED déclenche plus ou moins tôt...

Nous allons maintenant utiliser la photorésistance, pour connaître ses valeurs de déclenchement, (Arduino ressource numéro 5)

Attention, nous allons maintenant utiliser les entrées/sorties analogiques (A0 à A3), en effet le signal n'est 1 ou 0 mais une variation suivant l'exposition du capteur ! **Ici raccordement en A0**

Pour pouvoir utiliser correctement la photorésistance, il faut tout d'abord pouvoir lire sa valeur. Voici cidessous le petit programme pour la connaître.

Il faut ensuite utiliser le port série du logiciel de programmation (IDE) pour visualiser cette valeur...



💿 сом5	-			×
1			Envoy	er
message772				^
message772				
message772				
message772				
message493				
message731				
message480				
message425				
message438				
message23				
message14				
message17				
message32				
message34				
message32				
				\sim
Défilement automatique	Pas de fin de ligne 🧹	96	500 baud	~

Vous constater que les valeurs en cliquant ici que les valeurs varient suivant que l'on cache ou non le récepteur de la photorésistance (ici les valeurs varient entre 772 et 32), nous allons donc faire déclencher l'allumage quand la valeur de la photorésistance sera inférieure à «400 » (c'est un exemple!)

Mesure à effectuer pour connaître les caractéristiques de votre photorésistance.

Voici les blocs utilisés pour cette mesure...

Vous constatez un écart avec la « Ressource Arduino numéro 5 » car depuis nous utilisons une nouvelle version d'Ardublock.

Faire	message? _ massage _ Collar { Valeur de la broche Entree Analogique # { A0
boucle	contre sur le port série Ajout d'un capace true nouvelle lágne true
	delay MILLIS Millisecondes 1000

Pour cela, nous allons créer une deuxième variable « luminosité », variable qui sera comme pour la variable « distance » sera mise à jour en continu par la valeur de la photorésistance.

Maintenant pour l'allumage, il nous faut **deux** conditions, la distance (inférieur à 10) et la luminosité (inférieure à 400)







Arduino ressource numéro 9



>

Nous allons maintenant utiliser l'afficheur LCD (Ressource Arduino numéro 6)

Nous allons faire afficher (en rouge) sur la première ligne la distance (valeur extraite du capteur à ultrason) et la luminosité (valeur extraite de la photorésistance) mais attention, la photorésistance est raccordée sur un port série (ici A0)!

Nous allons compéter les blocs comme cela... (nous reprenons à partir de la dernière ligne «delay1000»)



💿 sketch_jun01a Arduino 1.0.5-r2 — 🗆	×	
Fichier Édition Croquis Outils Aide		la suite
	<mark>.</mark>	
sketch_jun01a§		
#include <wire.h></wire.h>	^	_ABVAR_2_luminosite = 100 ;
<pre>#include <rgb_lcd.h></rgb_lcd.h></pre>		<pre>digitalWrite(4 , LOW);</pre>
<pre>int _AEVAR_1_distance = 0 ; int _AEVAR_2_luminosite = 0 ; int ardublockUltrasonicSensorCodeAutoGeneratedReturnCM(int trigPin, int echoPin) { long duration; pinMode(trigPin, OUTPUT); pinMode(echoPin, INPUT); delayMicroseconds(2); delayMicroseconds(2); delayMicroseconds(2); digitalWrite(trigPin, LOW); delayMicroseconds(20); digitalWrite(trigPin, HICH); duration = pulseIn(echoPin, HIGH); duration = duration / 59; if ((duration < 2) (duration > 300)) return false; return duration; } //libraries at http://duinoedu.com/dl/lib/grove/EDU LCD RGB Backlight Grove/ rgb_lod monRgb; void setup() { pinMode(4 , OUTPUT); digitalWrite(2 , LOW); Serial.begin(9600); monRgb.branch(); The seture of the s</pre>		<pre>void loop() { ABVAR_1_distance = ardublockUltrasonicSensorCodeAutoGeneratedReturnCM(2 , 3); _ABVAR_2_luminosite = analogRead(0); if (((_ABVAR_2_luminosite) < (400)) & ((_ABVAR_1_distance) < (10)))) { digitalWrite(4 , HIGH); } else { digitalWrite(4 , LOW); } delay(1000); Serial.print("message"); Serial.print("ABVAR_2_luminosite); Serial.print("ABVAR_2.luminosite); Serial.print("); monRgb.retcoeldirage(1000,0,0); monRgb.cerire("Distance"); monRgb.cerire("Listance); monRgb.cerire("Luminosite"); } </pre>
_ABVAR_1_distance = 100 ;	~	

Bien entendu, toutes les valeurs seront à reprendre avec votre propre maquette....

