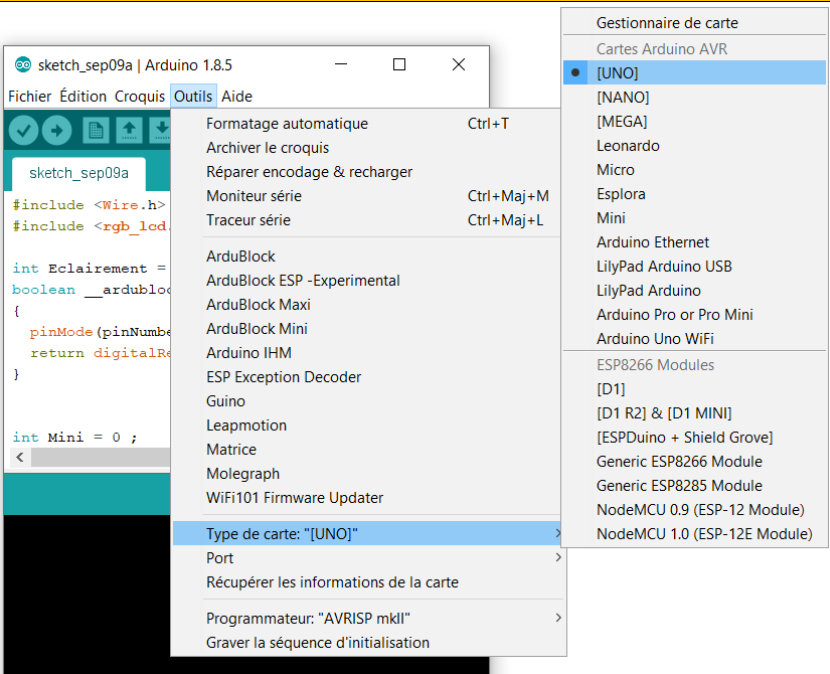


Réaliser les 5 programmes puis les commenter et faire leur analyse logique sur le DR Tuto

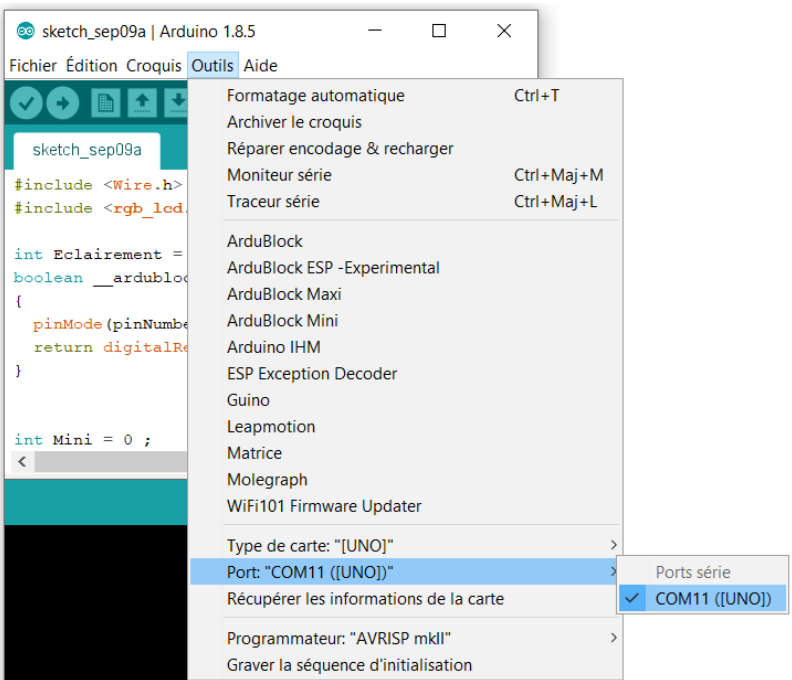
Etape 01 –

Dans le dossier « Document en consultation » :
Lancer le logiciel **ARDUINO**

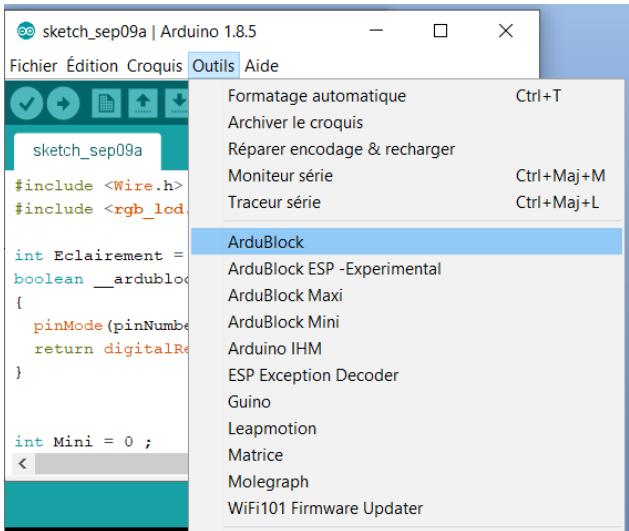
Depuis le menu Outils,
sélectionner le **type de carte**



Depuis le menu Outils,
sélectionner le **port de communication**



Depuis le menu Outils,
sélectionner **ArduBlock**,
logiciel d'environnement de programmation graphique.



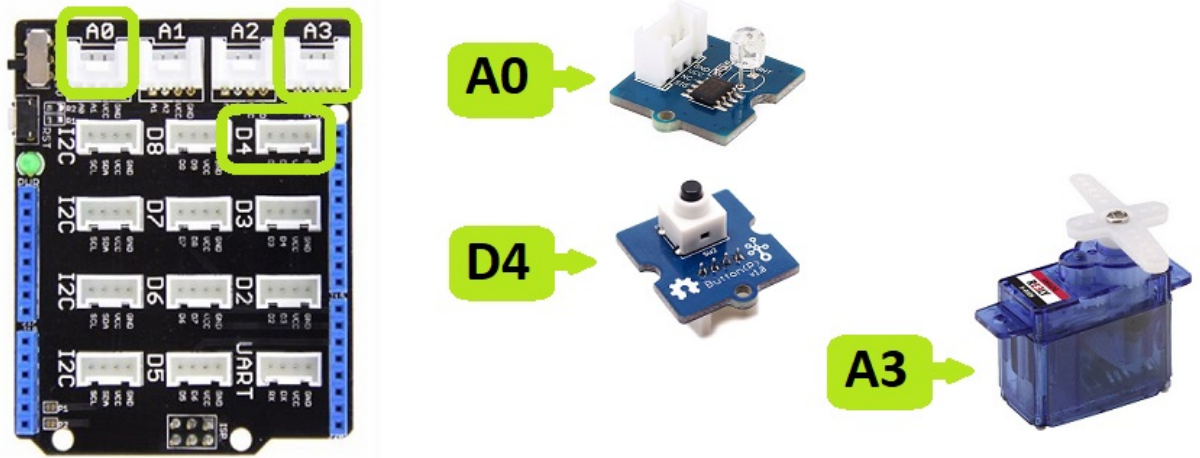
Etape 02 –

MONTAGE : A VERIFIER

- A0** - Capteur de lumière
- D4** - Bouton poussoir
- A3** - Servomoteur

ATTENTION AUX ANGLES POUR LES SERVOMOTEURS :

- En théorie un servomoteur angulaire peut décrire un angle de 0° à 180°
- En réalité, c'est un peu moins, pour être tranquille, restez dans la **fourchette 15° à 165°**



Etape 03 – PROG01
Premier programme à réaliser :

REMARQUE :

Quand le programme est fini, il faut cliquer sur

Téléverser vers l'Arduino

(bouton en haut menu d’Ardublock).

Si le téléversement est réussi, le message

Téléversement terminé

apparaît dans le logiciel Arduino.



A sauvegarder dans votre répertoire Personnel, dossier 2i2D, dossier Façade dynamique, nom : PROG01

Etape 04 –PROG02
Deuxième programme :

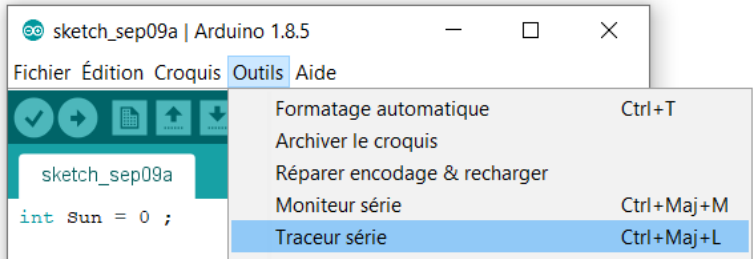
Dans un premier temps, réaliser ce programme, puis

Téléverser vers l'Arduino

Quand,

Téléversement terminé

, depuis le menu Outils d’Arduino, lancer le Traceur série :



A sauvegarder

Etape 05 – PROG03

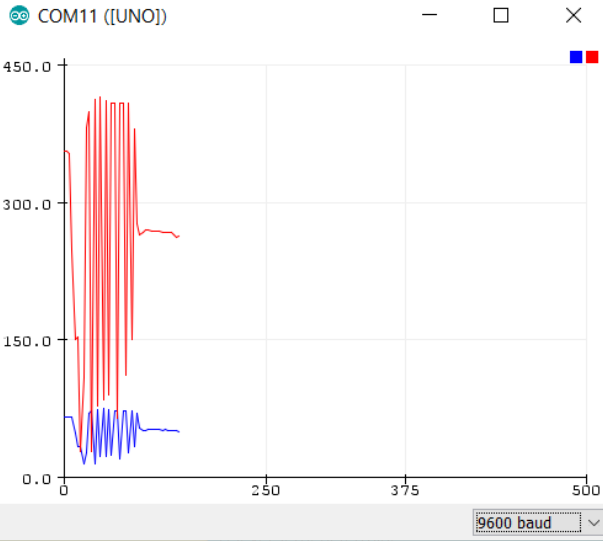
Troisième programme à réaliser.

Téléverser vers l'Arduino

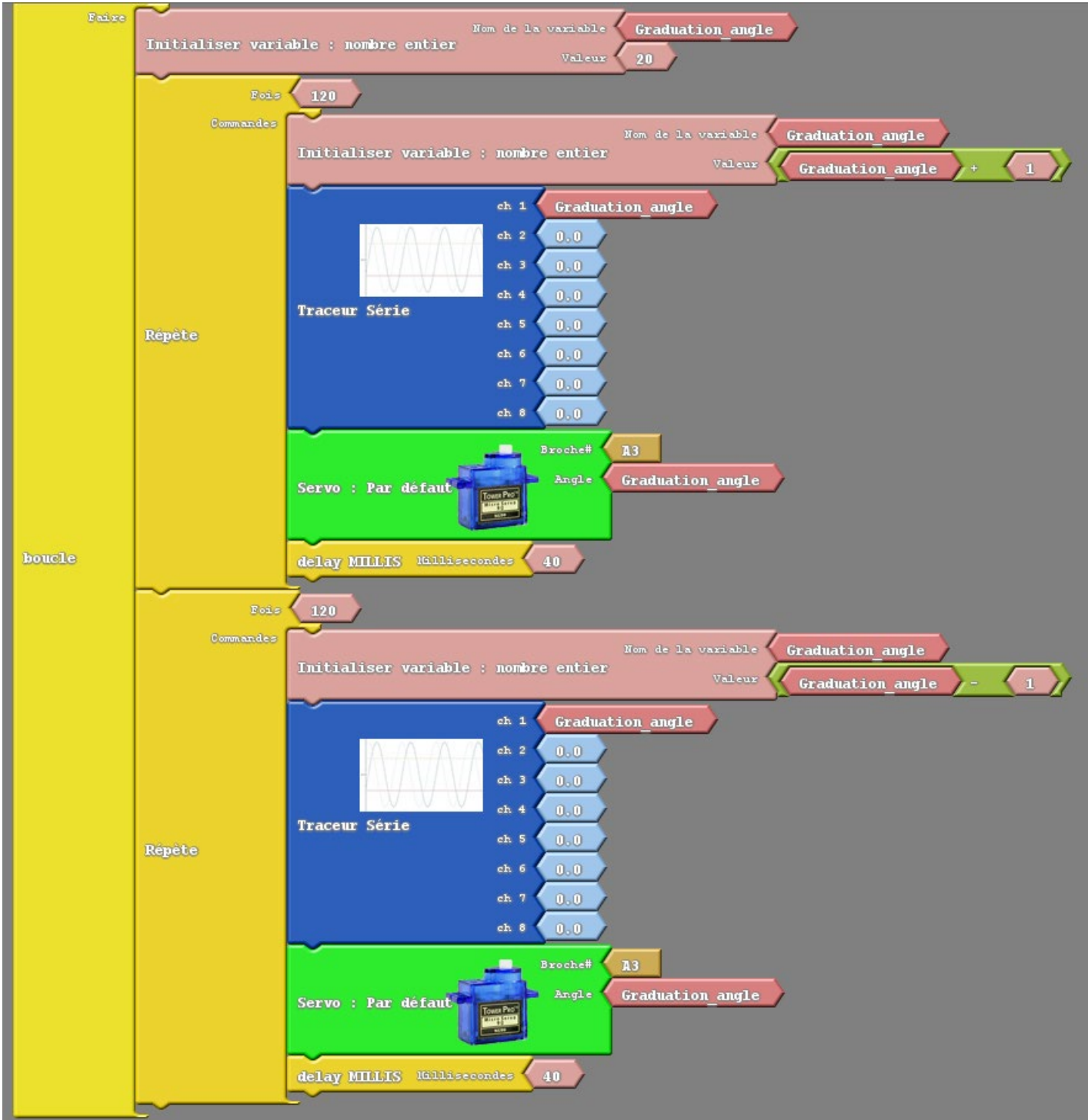
puis lancer le traceur Série pour interpréter le programme.



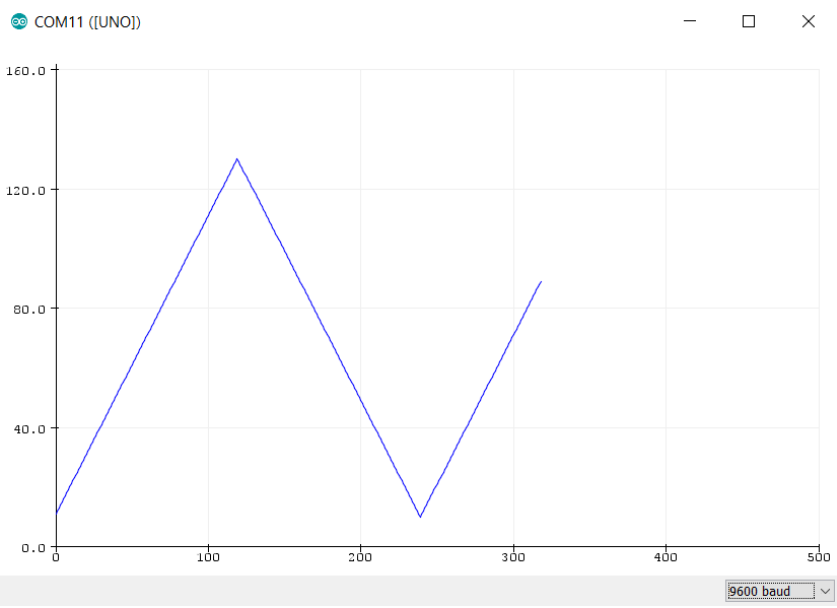
A sauvegarder

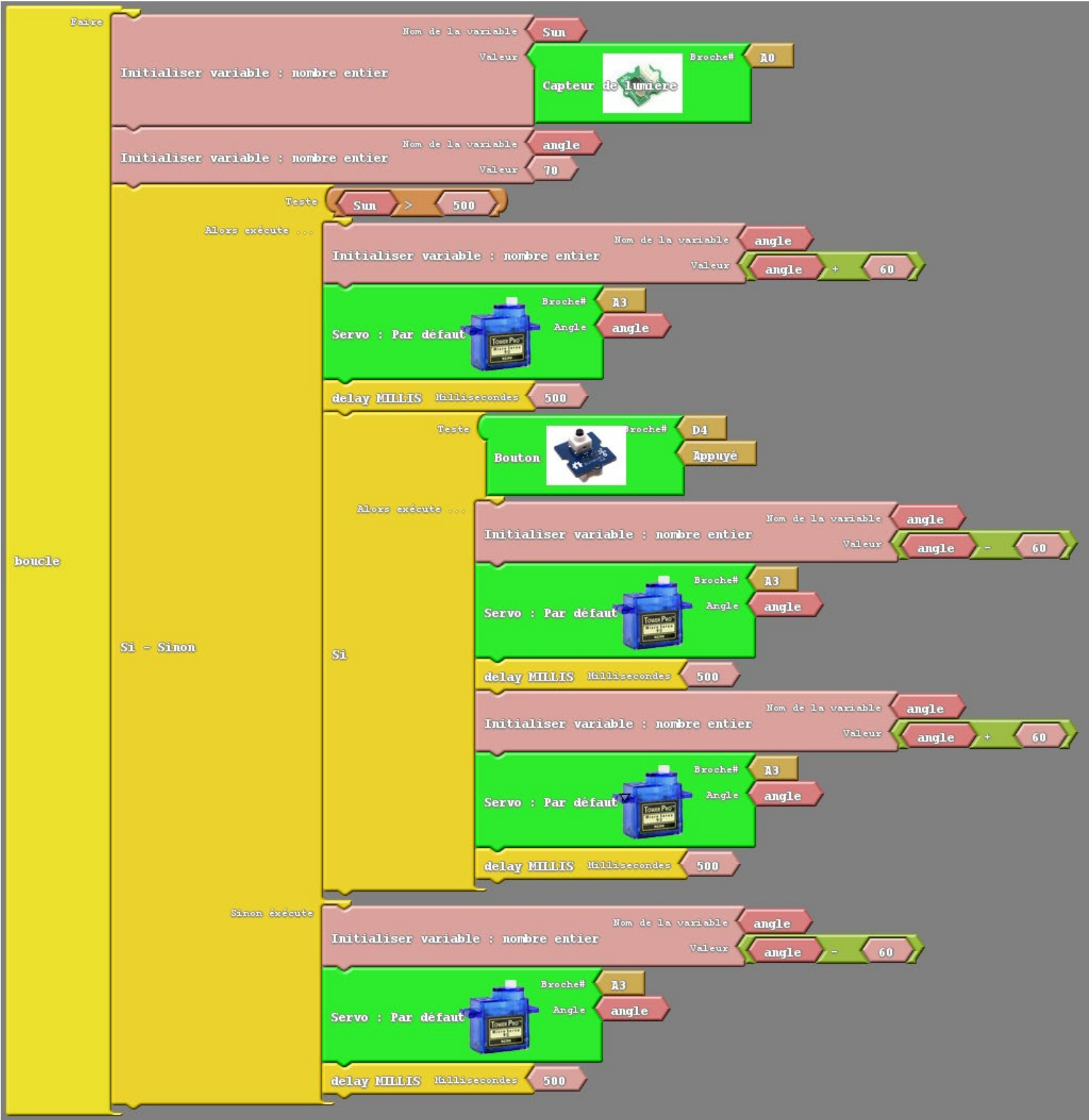


Tracé à obtenir :



A sauvegarder





A sauvegarder