

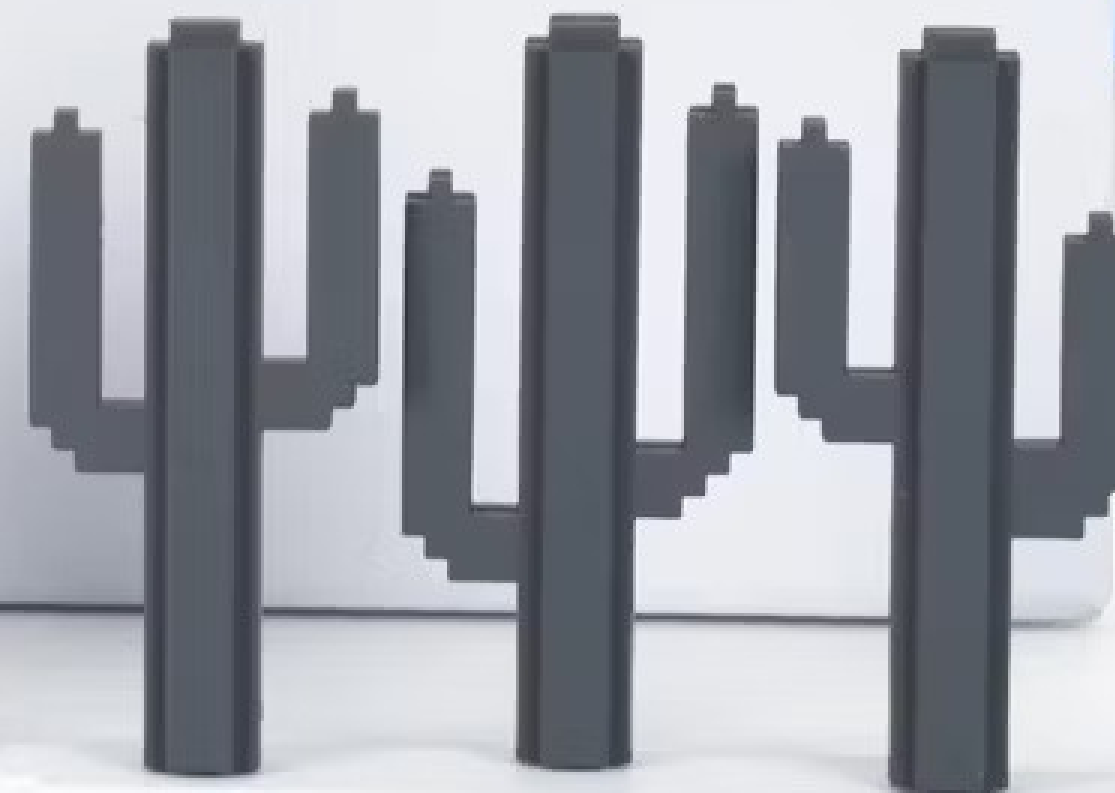
Projet1: Le dinosor

There is no Internet connection

Try:

- Checking the network cables, modem, and router
- Reconnecting Wi-Fi
- Running Network Diagnostics

ERR_INTERNET_CONNECTION



les composants utilisées:

- Arduino Uno
- Une résistance
- Une photorésistance (LDR)
- Un servomoteur
- breadboard
- Les fils (jumpers)

La photorésistance:

LDR Light Dependent Resistor, la photorésistance est un dipôle dont la résistance varie en fonction de l'éclairement E qu'elle reçoit d'une source de lumière.



Le servomoteur:

Un servomoteur est un moteur à courant continu, conçu pour se déplacer dans un angle fixe et maintenir cette position jusqu'à nouvel ordre. Les servos sont fréquemment utilisés en aéromodélisme et robotique grâce à cette capacité de bouger de façon angulaire.

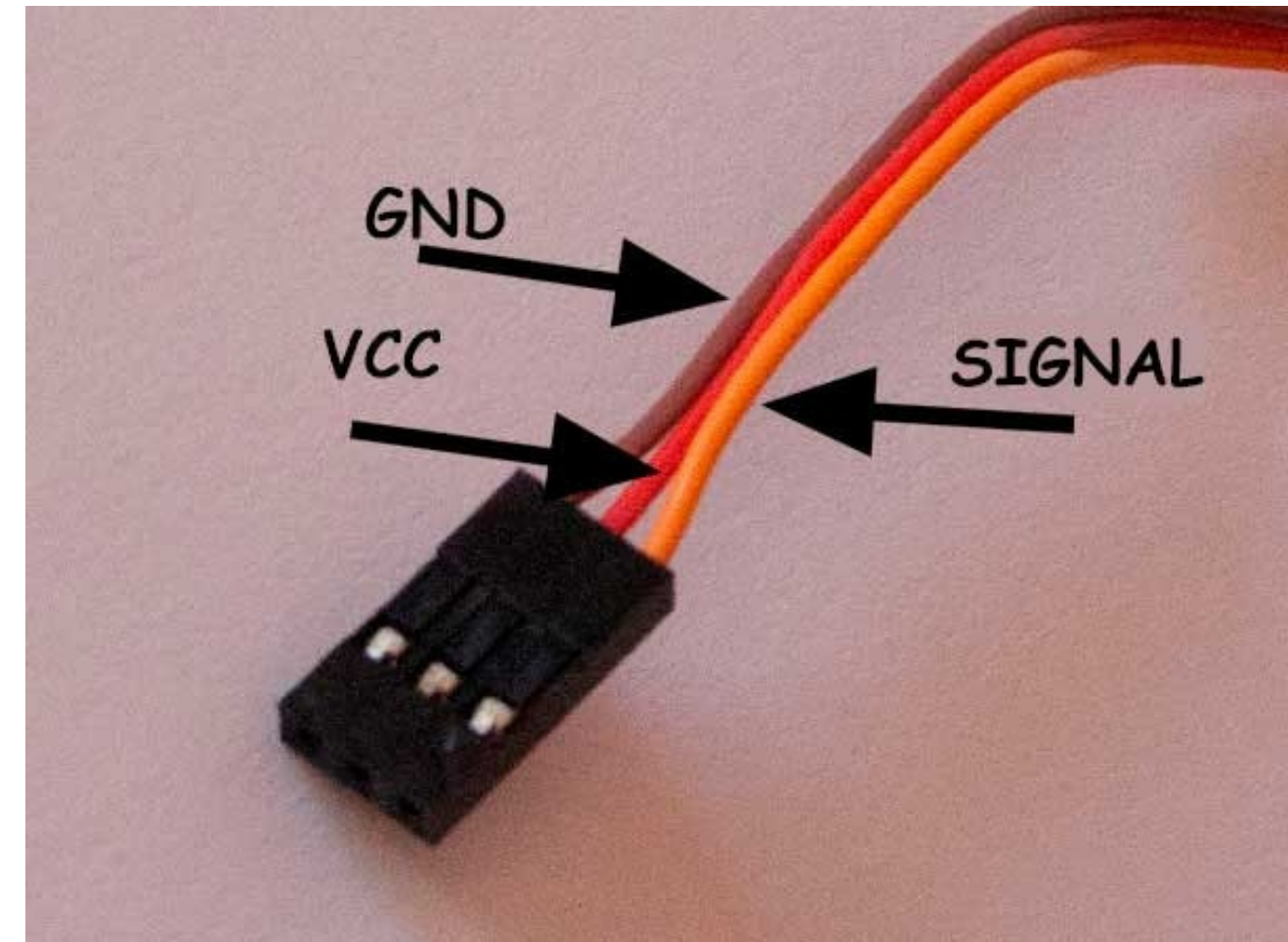


Le servomoteur possède trois fils de connexion pour pouvoir fonctionner. Deux fils servent à son alimentation, le dernier étant celui qui reçoit le signal de commande :

- rouge : pour l'alimentation positive (4.5V à 6V en général)**

noir ou marron : pour la masse (0V)

orange, jaune, blanc, ... : entrée du signal de commande



La résistance:

Les résistances sont des composants électroniques qui ont une résistance électrique spécifique, qui ne change jamais. Ce sont des composants passifs, c'est-à-dire qu'ils ne font que consommer de l'énergie (et ne peuvent pas la générer). La résistance limite le courant dans la branche du circuit électrique où elle est insérée.



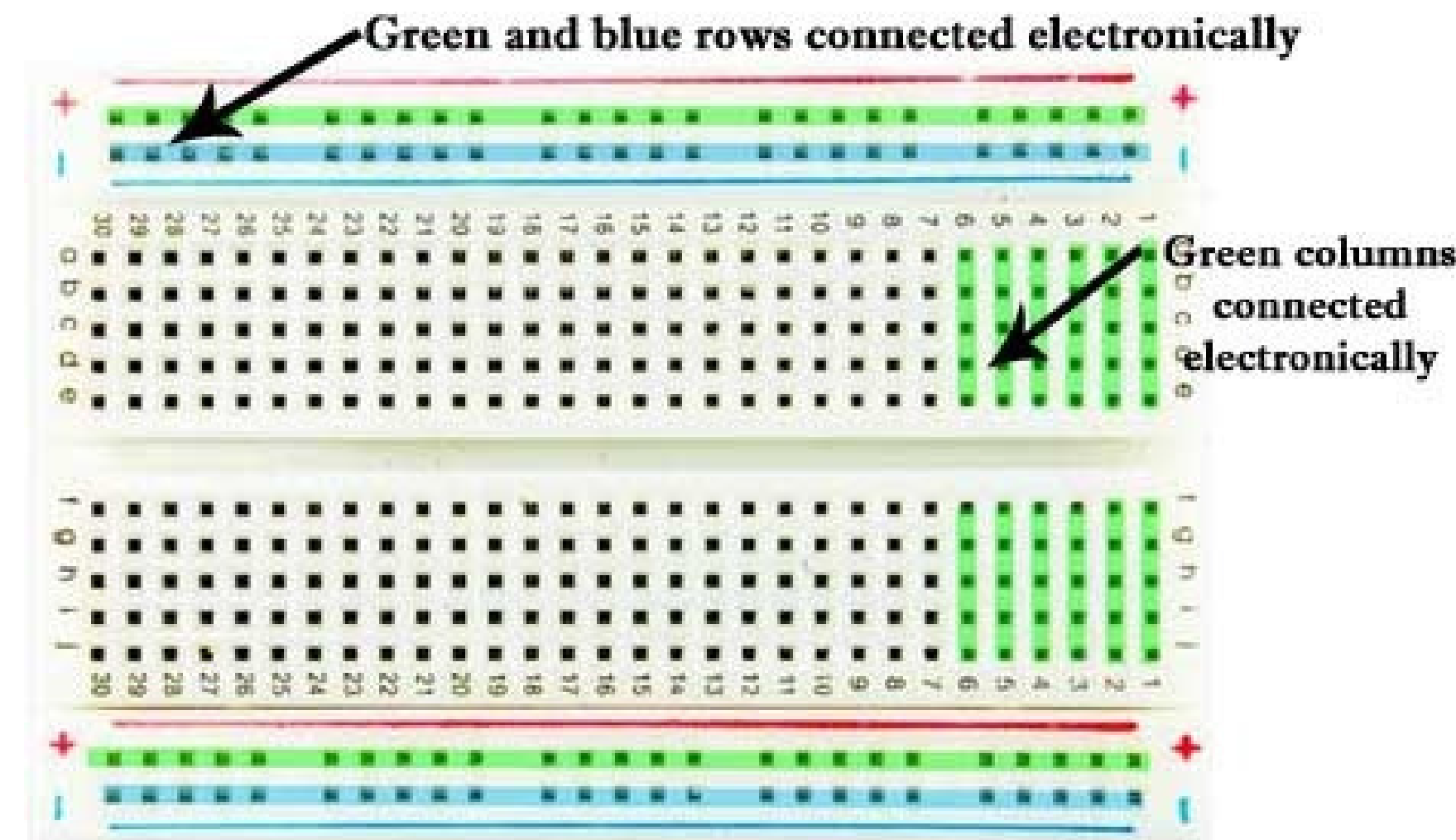
Les fils (jumpers):

Les connexions entre les composants sont réalisées par des jumpers, sortes de petits câbles.

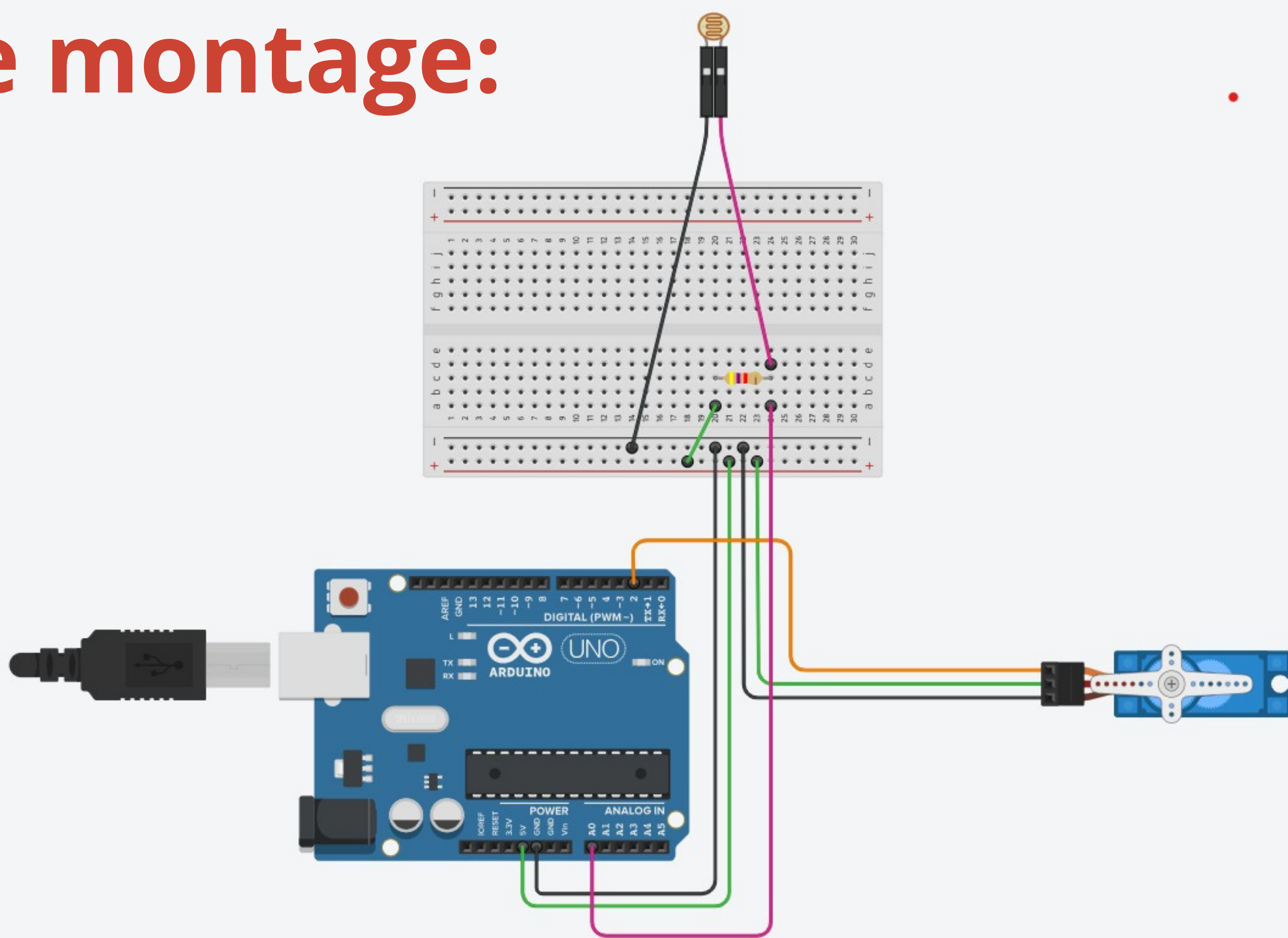


Breadboard:

Une platine d'expérimentation (appelée breadboard) permet de réaliser des prototypes de montages électroniques sans soudure et donc de pouvoir réutiliser les composants.



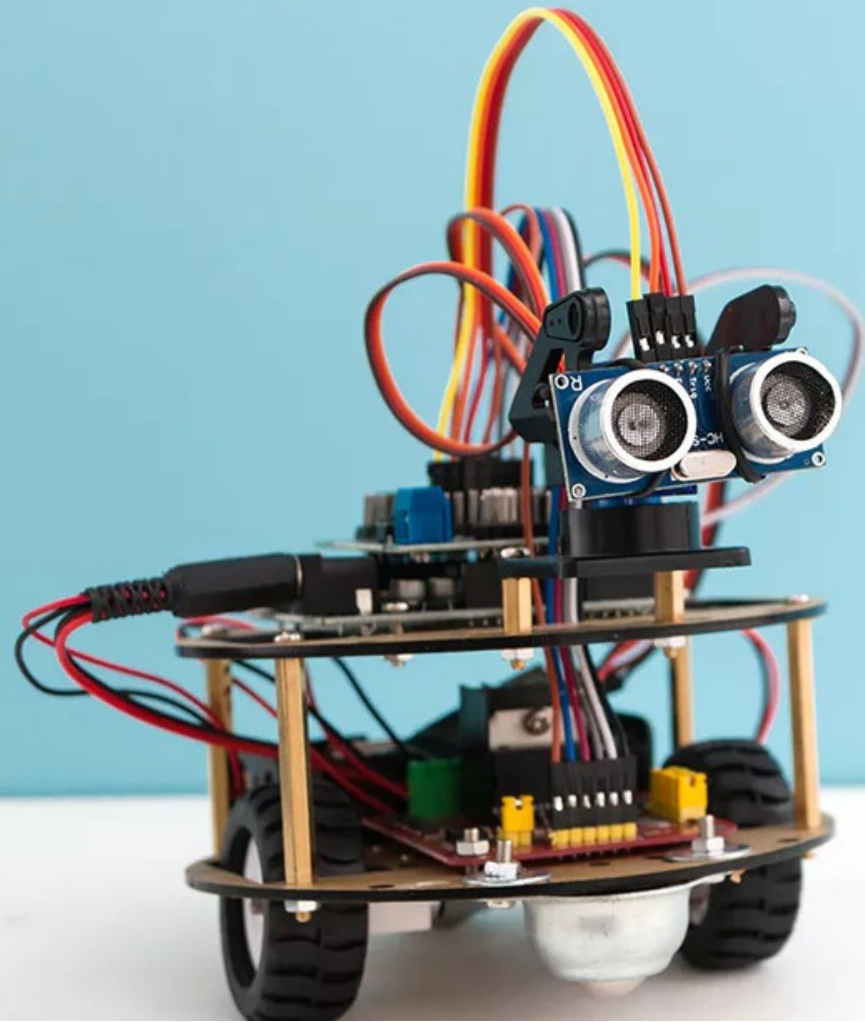
Le montage:



Le code:

projet1_le_dinosor

```
#include <Servo.h>
Servo myservo;
int sensorPin = A0;
int sensorValue = 0;
int val;
void setup() {
    // put your setup code here, to run once:
    myservo.attach(2);
    Serial.begin(9600);
    myservo.write(60);
}
void loop() {
    // put your main code here, to run repeatedly:
    sensorValue = (analogRead(sensorPin));
    if (sensorValue > 650) {
        // cactus
        val = 0;
    }
    else {
        //no cctus
        val = 60;
        myservo.write(val);
        delay(50);
    }
    Serial.println(sensorValue); //debug
    myservo.write(val);
    //delay(15);
}
```



Merci pour votre attention



Club OpenMind



Club open mind ensakh



OpenMind club Ensa khouribga