Atelier: Lecture d'entrées Analogiques avec un Potentiomètre



Figure 1: Différents Potentiomètres

Dans cet atelier, nous allons lire la valeur analogique d'un potentiomètre à l'aide d'un Arduino.

Nous explorerons comment les valeurs analogiques peuvent être utilisées pour contrôler d'autres composants électroniques.

Matériaux Nécessaires

- 1x carte Arduino Uno
- 1x Potentiomètre
- Fils de connexion
- Breadboard (optionnel)
- Câble USB pour Arduino

Partie 1 : Configurer le Circuit

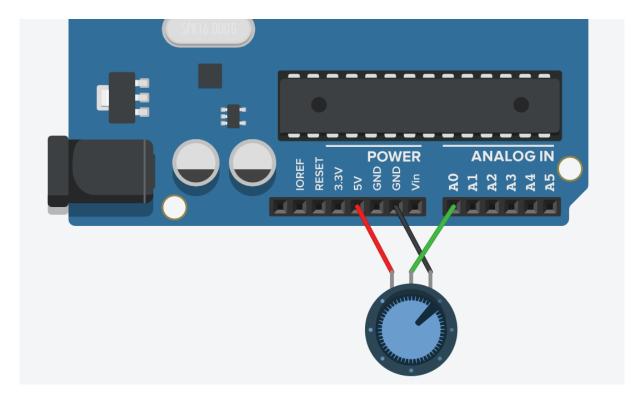


Figure 2: Configuration du Circuit Potentiomètre

- Broche 1 (Alimentation) : Connectez-la à la broche 5V de l'Arduino.
- Broche 2 (Signal): Connectez-la à une broche analogique (par ex. A0) de l'Arduino.
- Broche 3 (Masse): Connectez-la à une broche GND de l'Arduino.

Partie 2: Programmer l'Arduino

Ouvrez l'IDE Arduino et créez un nouveau "sketch".

Étape 1: Déclaration de la Broche Analogique

Commencez par déclarer une macro pour la broche du potentiomètre, cela agit comme un alias pour la broche analogique utilisée (A0) :

```
1 #define POT_PIN A0
```

Étape 2: Setup Serial Monitor

Afin de pouvoir communiquer par le port série, initialisez celui-ci dans la fonction setup ():

```
1 void setup() {
2    Serial.begin(9600);
3 }
```

Étape 3: Lire la Valeur Analogique

Dans la fonction loop (), lisez la valeur du potentiomètre et affichez-la :

```
int value;

void loop() {
 value = analogRead(POT_PIN); // Lire & stocker la valeur analogique

Serial.println(value); // Afficher la valeur
 delay(500); // Attendre 500 millisecondes
}
```

Avec ce code, la fonction loop () lira continuellement la valeur du potentiomètre et l'imprimera sur le moniteur série toutes les 500 millisecondes.

Partie 3: Compréhension et Exploration

Questions à Explorer

- 1. Observez la valeur affichée sur le Moniteur Série. Que se passe-t-il lorsque vous tournez le potentiomètre ?
- 2. Comment les valeurs lues changent-elles lorsque le potentiomètre est tourné complètement dans une direction versus l'autre ?
- 3. Comment pourriez-vous utiliser ces valeurs pour contrôler un servomoteur?