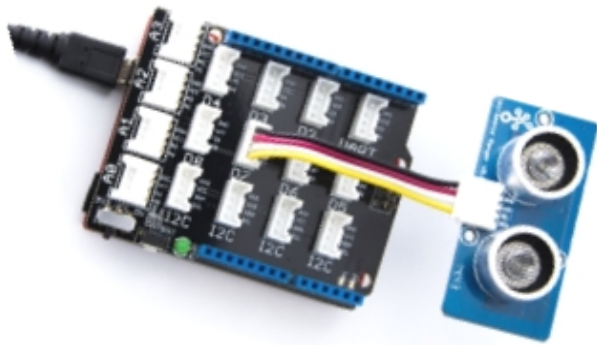


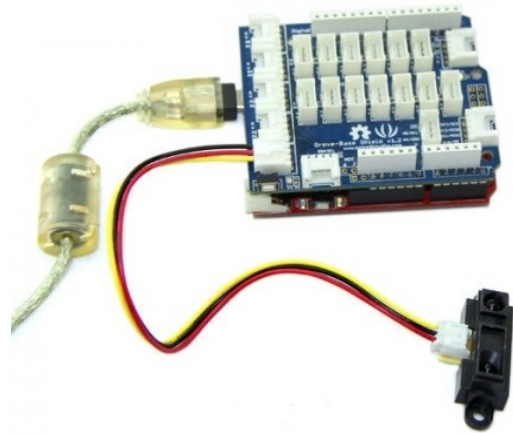
Capteurs de distance Introduction :



Ce capteur de distance à ultrason utilise une triangulation du onde sonore afin de calculer la distance à l'objet

Portée : de 3 cm à 4 m

Branchement : 2 ports digitaux.



Ce capteur de distance infrarouge utilise une triangulation du rayon lumineux afin de calculer la distance à l'objet

Portée : de 10 cm à 80 cm

Branchement : 1 ports analogique, **fil jaune**.

Ardublock :

Faire

Nom de la variable **distance** → **Création d'une variable.**

Valeur <

Définir une variable entière

trigger # D2

echo # D3

Télémètre à ultrasons 2 broches

message2 message Collier **distance**

Écrire sur le port série nouvelle ligne **VRAI**

Boucle

Teste **distance** < **20**

Alors exécute ...

Si

Broche D4

Statut **ON**

LED 5 mm

Délai Secondes **1**

Broche D4

Statut **OFF**

LED 5 mm

→ **SI** le télémètre à ultrason, branché sur le port D2, D3 capte une distance **inférieur** à 20 cm

→ **ALORS** la LED, branchée sur D4, s'allume, durant 1 s

→ **Dans tous les autres cas** la LED reste éteinte.

Faire

message2

Écrire sur le port série Collier **Capteur de distance 10 à 80 cm**

Broche A1

nouvelle ligne **VRAI**

Boucle

Délai millis Millisecondes **1000**

→ le fonctionnement est similaire mais les branchements différents.