

# Phase 2 - Utilisation des composants et programmation de la poubelle connectée

## Phase 2 - Utilisation des composants et programmation de la poubelle connectée :

### Objectifs pédagogiques :

- Apprendre à utiliser le capteur à ultrasons (HC-SR04) pour mesurer des distances.
- Apprendre à contrôler le servomoteur en fonction des signaux PWM.
- Assembler les deux composants pour que le servomoteur se déplace lorsque la distance mesurée est inférieure à 5 cm.
- Comprendre l'interaction entre les capteurs et les actionneurs dans un projet Arduino.

### Matériel nécessaire :

- 1 x **Arduino Nano**
  - 1 x **Shield pour Arduino Nano** ou une breadboard
  - 1 x **Capteur à ultrasons HC-SR04**
  - 1 x **Servomoteur SG90**
  - Fils de connexion
  - 1 x **Câble USB** pour programmer l'Arduino
  - 1 x **Ordinateur** avec l'IDE Arduino installé
- 

## 1. Utilisation du capteur à ultrasons HC-SR04

# Objectif :

Les élèves vont apprendre à écrire un programme qui utilise le capteur à ultrasons pour mesurer la distance.

## Instructions :

### 1. Câblage :

- Suivez le câblage décrit dans la première séance :
  - **VCC** → 5V de l'Arduino
  - **GND** → GND de l'Arduino
  - **TRIG** → D9 de l'Arduino
  - **ECHO** → D10 de l'Arduino

### 2. Écriture du code : Demandez aux élèves d'écrire ou de copier le code suivant dans l'IDE Arduino :

```
// Déclaration des pins du capteur à ultrasons
const int trigPin = 9;
const int echoPin = 10;

void setup() {
  Serial.begin(9600); // Initialiser la communication série
  pinMode(trigPin, OUTPUT); // Définir le trigPin comme une sortie
  pinMode(echoPin, INPUT); // Définir l'echoPin comme une entrée
}

void loop() {
  // Envoi d'un signal
  digitalWrite(trigPin, LOW);
  delayMicroseconds(2);
  digitalWrite(trigPin, HIGH);
  delayMicroseconds(10);
  digitalWrite(trigPin, LOW);

  // Lecture de la durée du signal de retour
  long duration = pulseIn(echoPin, HIGH);
  int distance = duration * 0.034 / 2; // Calcul de la distance

  // Afficher la distance dans le moniteur série
  Serial.print("Distance: ");
  Serial.print(distance);
```

```
Serial.println(" cm");

delay(500); // Attendre un peu avant la prochaine mesure
}
```

### 3. Tester le code :

- Demandez aux élèves de télécharger le code sur leur Arduino.
- Ouvrir le **moniteur série** (dans l'IDE Arduino) pour voir les distances mesurées.

---

## 2. Utilisation du servomoteur SG90

### Objectif :

Les élèves vont apprendre à contrôler le servomoteur en utilisant des signaux PWM.

### Instructions :

#### 1. Câblage :

- Câblez le servomoteur selon le schéma précédent :
  - **Rouge** (VCC) → 5V de l'Arduino
  - **Noir** (GND) → GND de l'Arduino
  - **Jaune** (Signal) → D6 de l'Arduino

#### 2. Écriture du code : Demandez aux élèves d'écrire ou de copier le code suivant dans l'IDE Arduino :

```
#include <Servo.h> // Inclure la bibliothèque Servo

Servo myServo; // Créer un objet Servo

void setup() {
  myServo.attach(6); // Attacher le servomoteur à la pin D6
  myServo.write(0); // Position initiale à 0 degrés
}

void loop() {
  // Faire tourner le servomoteur à 90 degrés
  myServo.write(90);
  delay(1000); // Attendre 1 seconde
  myServo.write(0); // Retourner à 0 degrés
  delay(1000); // Attendre 1 seconde
}
```

```
}
```

### 3. Tester le code :

- Demandez aux élèves de télécharger le code sur leur Arduino.
- Observez le mouvement du servomoteur, qui devrait osciller entre 0 et 90 degrés.

## 3. Assemblage du capteur à ultrasons et du servomoteur

### Objectif :

Les élèves vont assembler les deux composants pour que le servomoteur se déplace lorsque la distance mesurée est inférieure à 5 cm.

### Câblage :

Utiliser les connexions précédemment définies. Les deux composants doivent être câblés en parallèle à l'Arduino. Voici un résumé :

- **Capteur à ultrasons :**
  - **VCC** → 5V de l'Arduino
  - **GND** → GND de l'Arduino
  - **TRIG** → D9 de l'Arduino
  - **ECHO** → D10 de l'Arduino
- **Servomoteur :**
  - **VCC** (fil rouge) → 5V de l'Arduino
  - **GND** (fil noir) → GND de l'Arduino
  - **Signal** (fil jaune) → D6 de l'Arduino

### Écriture du code final :

Demandez aux élèves d'écrire ou de copier le code suivant, qui intègre le capteur et le servomoteur :

```
#include <Servo.h> // Inclure la bibliothèque Servo

// Déclaration des pins
const int trigPin = 9;
const int echoPin = 10;
Servo myServo;
```

```

void setup() {
    Serial.begin(9600); // Initialiser la communication série
    pinMode(trigPin, OUTPUT); // Définir le trigPin comme sortie
    pinMode(echoPin, INPUT); // Définir l'echoPin comme entrée
    myServo.attach(6); // Attacher le servomoteur à la pin D6
    myServo.write(0); // Position initiale à 0 degrés
}

void loop() {
    // Envoyer un signal
    digitalWrite(trigPin, LOW);
    delayMicroseconds(2);
    digitalWrite(trigPin, HIGH);
    delayMicroseconds(10);
    digitalWrite(trigPin, LOW);

    // Lire la durée du signal de retour
    long duration = pulseIn(echoPin, HIGH);
    int distance = duration * 0.034 / 2; // Calculer la distance

    // Afficher la distance dans le moniteur série
    Serial.print("Distance: ");
    Serial.print(distance);
    Serial.println(" cm");

    // Si la distance est inférieure à 5 cm, déplacer le servomoteur
    if (distance < 5) {
        myServo.write(140); // Positionner le servomoteur à 180 degrés
        delay(1000); // Attendre 1 seconde
        myServo.write(0); // Retourner à 0 degrés
    }

    delay(500); // Attendre un peu avant la prochaine mesure
}

```

## 4. Tester le projet

### Instructions :

1. Demandez aux élèves de télécharger le code final sur leur Arduino.
  2. Placez un objet à moins de 5 cm du capteur à ultrasons.
  3. Observez le servomoteur se déplacer à 180 degrés pendant 1 seconde, puis revenir à sa position initiale.
- 

## 5. Conclusion et discussion

### Synthèse :

- Les élèves ont appris à utiliser le capteur à ultrasons pour mesurer des distances.
- Ils ont contrôlé un servomoteur en fonction des signaux PWM.
- Ils ont assemblé les deux composants pour créer un projet fonctionnel où le servomoteur se déplace en réponse à la détection d'un objet à moins de 5 cm.

### Questions de réflexion :

- Comment pourrait-on améliorer ce projet ? (ex. : ajouter une LED qui s'allume lorsque l'objet est détecté)
- Quelles autres applications pourraient utiliser un capteur à ultrasons et un servomoteur ensemble ?

## Projet similaire

[https://www.hackster.io/FANUEL\\_CONRAD/automatic-soap-dispenser-75abd6](https://www.hackster.io/FANUEL_CONRAD/automatic-soap-dispenser-75abd6)

---

Revision #3

Created 8 October 2024 13:05:34 by Quentin Petrazoller

Updated 22 October 2024 11:26:49 by admin\_idf