

## **Projet: carte Arduino Uno**



Ctrl+Maj+L

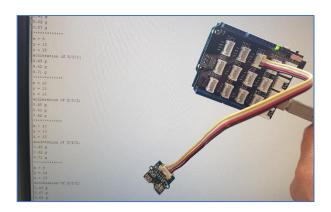
WiFi101 / WiFiNINA Firmware Updater

Type de carte: "Arduino/Genuino Uno" Récupérer les informations de la carte Programmateur: "AVRISP mkll"

Graver la séquence d'initialisation

#### Objectif:

Afficher les valeurs lues par l'accéléromètre MMA7660FC sur l'écran de l'ordinateur



O HelloWorld | Arduino 1.8.9

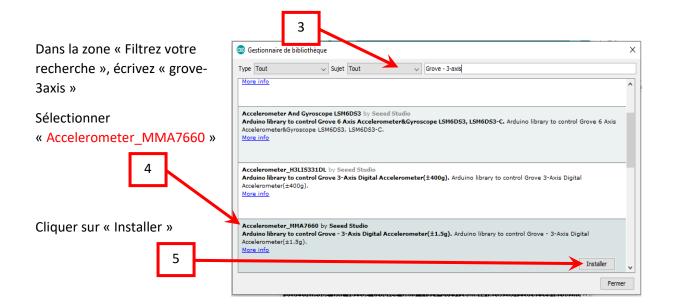
lcd.setRGB(cole

delay(1000);



Sur le bureau, double cliquer sur l'icône Arduino

Formatage automatique Archiver le croquis Cliquer sur « Outils » puis sur « Gérer Réparer encodage & recharger Gérer les bibliothèques les bibliothèques » Traceur série // set up the
lcd.begin(16,

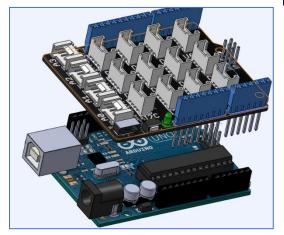




# **Projet : carte Arduino Uno**

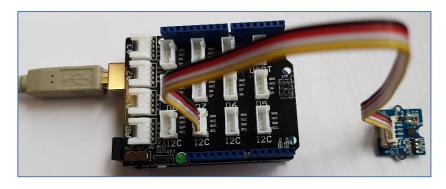


oo HelloWorld | Arduino 1.8.9 chier Édition Croquis Outils Aide Nouveau Ctrl+N 6 Ouvrir... Ctrl+O Carnet de croquis Exemples Ctrl+W Fermer 07.Display Ctrl+S Enregistrer Cliquer sur « Fichier », « Exemples », 08.Strings Ctrl+Maj+S 09.USB « Acceleromter\_MMA7660 » et enfin sur Ctrl+Maj+P 10.StarterKit BasicKit Ctrl+P « Demo » Préférences Ctrl+Virgule Adafruit Circuit Playground Bridge Esplora Ethernet // set the cursor to colu // (note: line 1 is the se
lcd.setCursor(0, 1);
// nwint the number of see GSM LiquidCrystal Robot Control Robot Motor Servo SpacebrewYun Stepper Temboo FEPROM SoftwareSerial SPI



Assembler le shield grove sur la carte Arduino, attention au sens!

Relier l'écran à l'un des ports I2C (peu importe lequel). Veuillez bien à ce que GND soit sur GND, VCC sur VCC ....



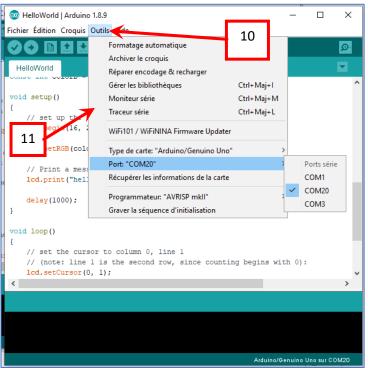


## **Projet: carte Arduino Uno**



Utilisez le cordon USB pour relier votre carte à votre ordinateur :

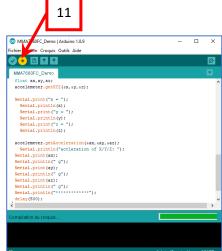
Un numéro de port va automatiquement être associé à la carte.





Cliquer sur « Outils », « Port Com » et vérifier que celui qui est sélectionné est bien associé à la carte Arduino

Il ne vous reste plus qu'à cliquer sur « Téléverser » et à admirer le résultat



Cliquez sur le « Moniteur série

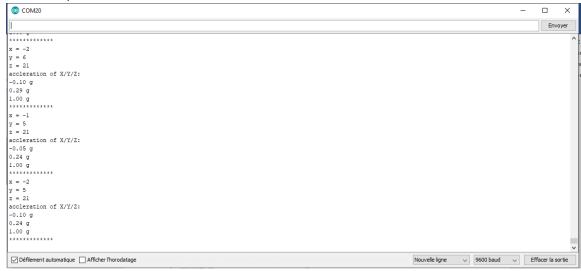
10



## **Projet : carte Arduino Uno**

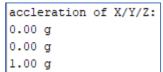


Cela vous permet de voir les valeurs d'accélération sur le s3 axes :



Si rien ne s'affiche, vérifiez la vitesse de transmission de l'information (il faut que ce soit 9600 baud)

Lorsque vous posez l'accéléromètre à plat sur la table, vous devez avoir les valeurs :



En effet, l'accéléromètre ne subit que l'accélération de la pesanteur (environ 1g) sur l'axe z)

