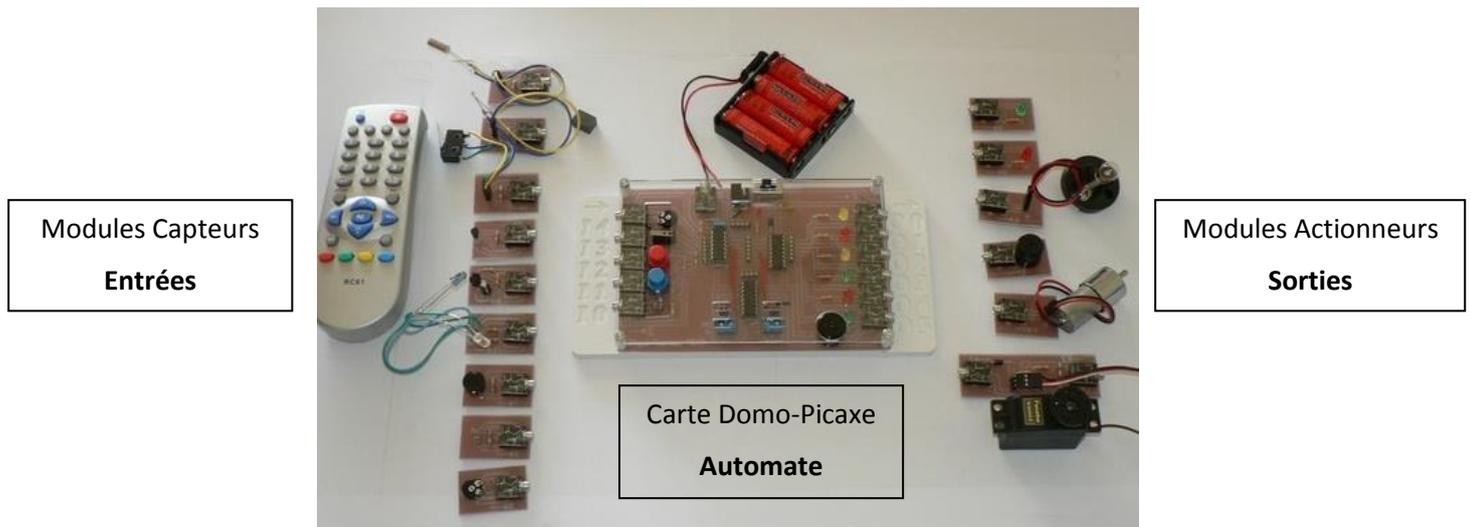


MODULES POUR L'AUTOMATE DOMO-PICAXE 14M



ENTRÉES : CAPTEURS

MODULE CAPTEUR : BOUTON POUSSOIR.....	3
MODULE CAPTEUR : INTERRUPTEUR.....	4
MODULE CAPTEUR : MICRORUPTEUR (CONTACT À LAME).....	5
MODULE CAPTEUR : INTERRUPTEUR À LAME SOUPLE (ILS).....	6
MODULE CAPTEUR : CONTACT À BILLE	7
MODULE CAPTEUR : POSITION ANGULAIRE	8
MODULE CAPTEUR : PHOTORÉSISTANCE (LDR).....	9
MODULE CAPTEUR : BARRIÈRE INFRAROUGE	10
MODULE CAPTEUR : CAPTEUR DE TEMPÉRATURE	11
MODULE CAPTEUR : TÉLÉCOMMANDE INFRAROUGE.....	11

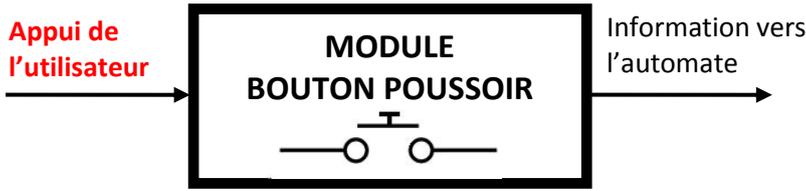
SORTIES : ACTIONNEURS

MODULE ACTIONNEUR : DEL.....	13
MODULE ACTIONNEUR : LAMPE.....	15
MODULE ACTIONNEUR : BUZZER	16
MODULE ACTIONNEUR : MOTEUR À COURANT CONTINU – 1 SENS DE ROTATION	17
MODULE ACTIONNEUR : MOTEUR À COURANT CONTINU – 2 SENS DE ROTATION	18
MODULE ACTIONNEUR : SERVO MOTEUR MODIFIÉ.....	19
MODULE ACTIONNEUR : SERVO MOTEUR.....	20

**MODULES
D'ENTRÉE :
CAPTEURS**

MODULE CAPTEUR : BOUTON POUSSOIR

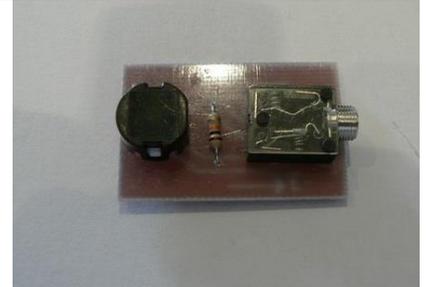
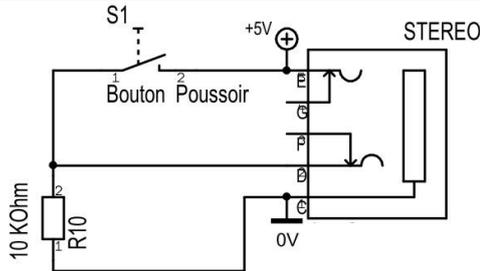
1. Fonction et caractéristiques



Caractéristiques :

- Dès que ou Tant que l'on appuie sur le bouton, l'information est transmise.

2. Schéma électrique



3. Instruction de programmation

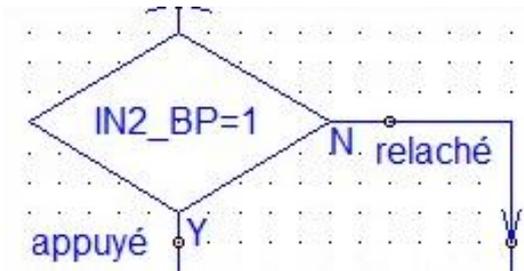
Algorithme

SI le BOUTON POUSSOIR est « actif », BP = « 1 »

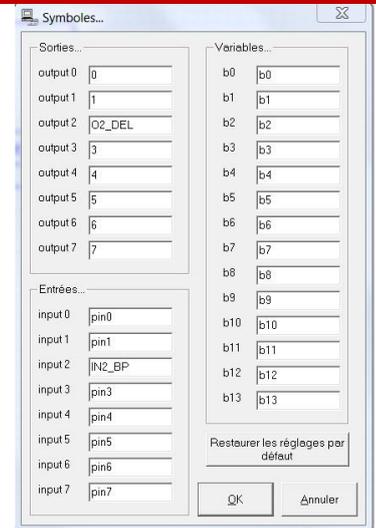
ALORS... « Action » (Y)

SINON... autre « Action » (N)

Programmation



NB : L'entrée « input 2 » a été nommée dans la table des symboles : « IN2_BP »



4. Exemple d'utilisation

Exemple 1

Début du programme

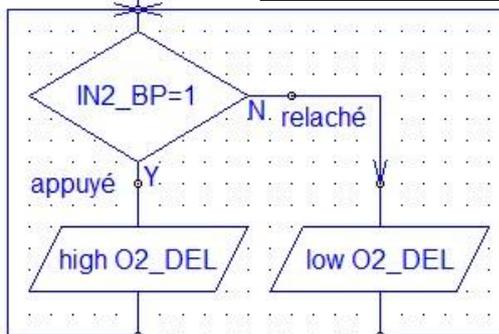
Test sur l'entrée n°2 sur laquelle est reliée le BOUTON POUSSOIR

SI l'entrée est à l'état haut « 1 », « actif » ALORS

Action : Sortie n°2 à l'état haut « 1 », « allumée »

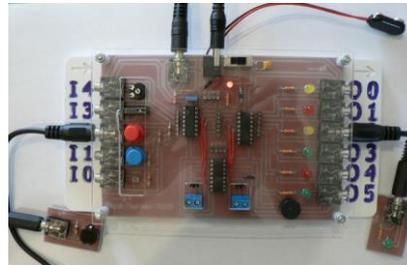
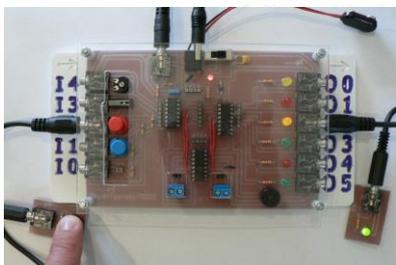
Câbler le MODULE BOUTON POUSSOIR sur une des entrées numériques (IN1 à IN3) ou analogiques (IA0 et IA4) et le MODULE DEL sur une des sorties de l'automate Picaxe (OUT0 à OUT5).

Ici, l'entrée IN2 et la sortie OUT2 sont utilisées.

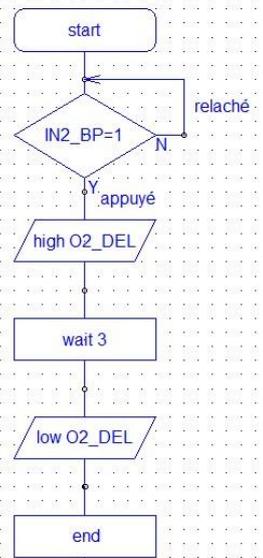


SINON (l'entrée est à l'état bas « 0 », « inactif »)

Action : Sortie n°2 à l'état bas « 0 », « éteinte »



Exemple 2



Tant que le BOUTON POUSSOIR n'est pas « actif », le programme ne s'exécute pas...

NB : Il n'y a pas de fin au programme qui lit en permanence la valeur en entrée et la compare à la valeur de référence.

MODULE CAPTEUR : INTERRUPTEUR

1. Fonction et caractéristiques

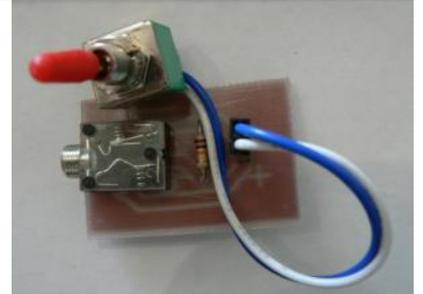
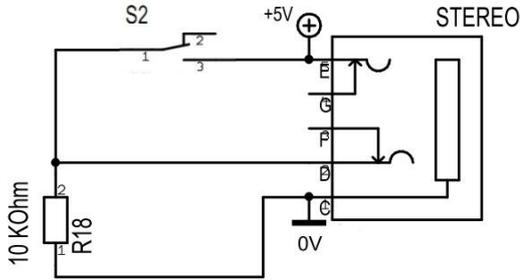
Basculement de l'interrupteur



Caractéristiques :

- Reste en position « ouvert » ou « fermé » (mémoire de la dernière position)
- Tant qu'il reste en position « fermé », l'information est transmise.

2. Schéma électrique



3. Instruction de programmation

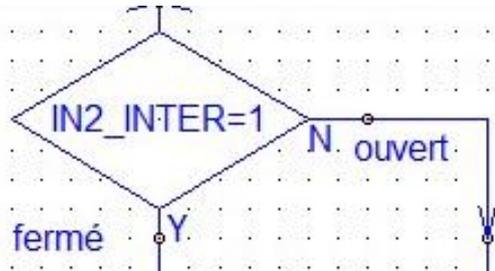
Algorithme

SI l'INTERRUPTEUR est « actif », « fermé », INTER = « 1 »

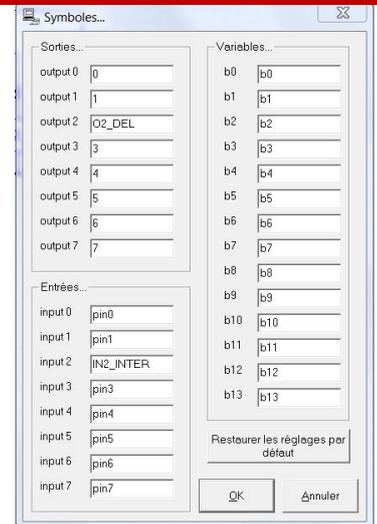
ALORS... « Action » (Y)

SINON... autre « Action » (N)

Programmation



NB : L'entrée « input 2 » a été nommée dans la table des symboles : « IN2_INTER »



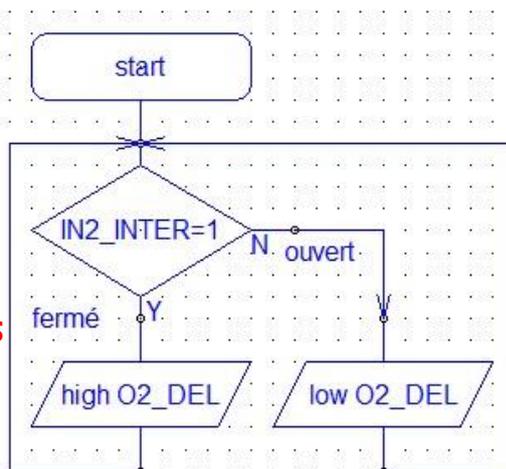
4. Exemple d'utilisation

Début du programme

Test sur l'entrée n°2 sur laquelle est reliée l'INTERRUPTEUR

SI l'entrée est à l'état haut « 1 », « actif », ALORS

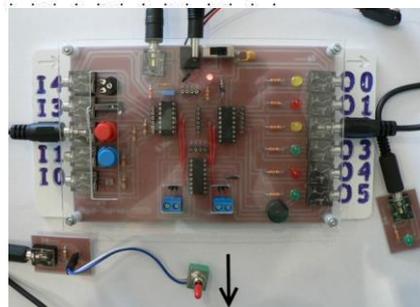
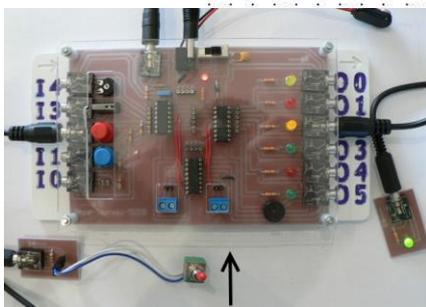
Action : Sortie n°2 à l'état haut « 1 », « allumée »



SINON (l'entrée est à l'état bas « 0 », « inactif »)

Action : Sortie n°2 à l'état bas « 0 », « éteinte »

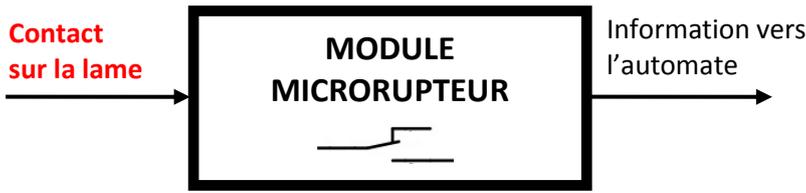
Câbler le MODULE INTERRUPTEUR sur une des entrées numériques (IN1 à IN3) ou analogiques (IA0 et IA4) et le MODULE DEL sur une des sorties de l'automate Picaxe (OUT0 à OUT5). Ici, l'entrée IN2 et la sortie OUT2 sont utilisées.



NB : Il n'y a pas de fin au programme qui lit en permanence la valeur en entrée et la compare à la valeur de référence.

MODULE CAPTEUR : MICRORUPTEUR (CONTACT À LAME)

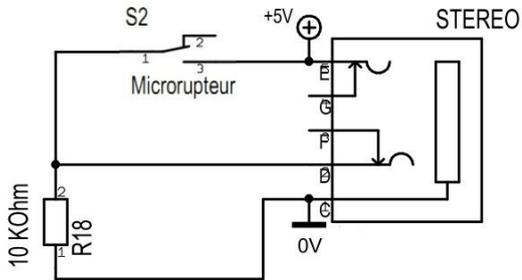
1. Fonction et caractéristiques



Caractéristiques :

- Dès que ou Tant qu'un élément est en contact avec la lame, l'information est transmise.

2. Schéma électrique



3. Instruction de programmation

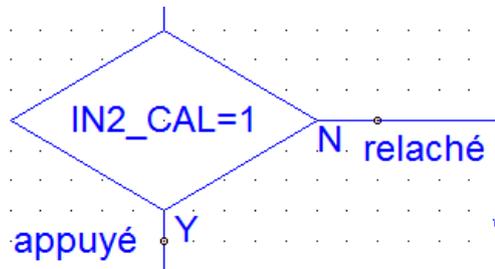
Algorithme

SI le MICRORUPTEUR ou CONTACT À LAME est « actif », CAL = « 1 »

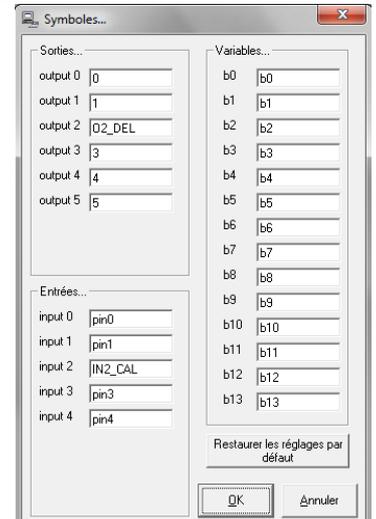
ALORS... « Action » (Y)

SINON... autre « Action » (N)

Programmation



NB : L'entrée « input 2 » a été nommée dans la table des symboles : « IN2_CAL »



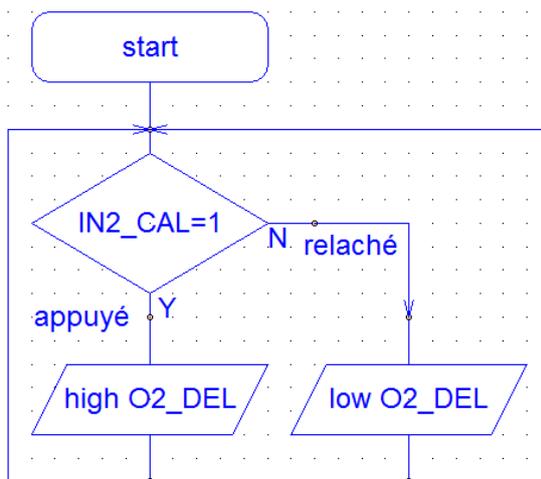
4. Exemple d'utilisation

Début du programme

Test sur l'entrée n°2 sur laquelle est reliée le MICRORUPTEUR

SI l'entrée est à l'état haut « 1 », « actif » ALORS

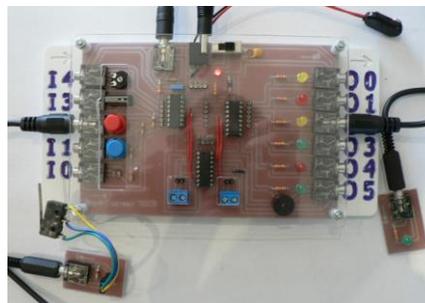
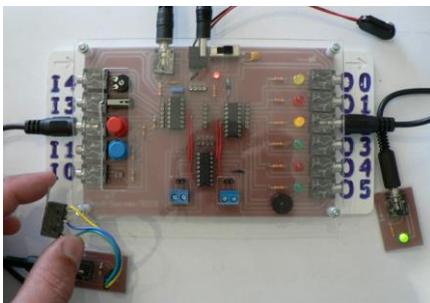
Action : Sortie n°2 à l'état haut « 1 », « allumée »



Câbler le MODULE MICRORUPTEUR sur une des entrées numériques (IN1 à IN3) ou analogiques (IA0 et IA4) et le MODULE DEL sur une des sorties de l'automate Picaxe (OUT0 à OUT5). Ici, l'entrée IN2 et la sortie OUT2 sont utilisées.

SINON (l'entrée est à l'état bas « 0 », « inactif »)

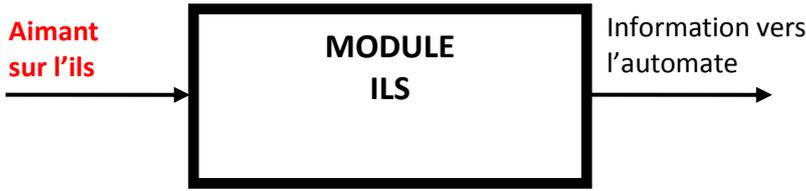
Action : Sortie n°2 à l'état bas « 0 », « éteinte »



NB : Il n'y a pas de fin au programme qui lit en permanence la valeur en entrée et la compare à la valeur de référence.

MODULE CAPTEUR : INTERRUPTEUR À LAME SOUPLE (ILS)

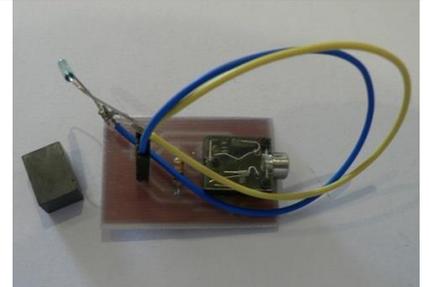
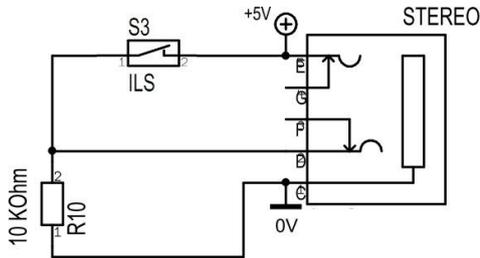
1. Fonction et caractéristiques



Caractéristiques :

- Dès que ou Tant que l'aimant est sur l'ILS, l'information est transmise.

2. Schéma électrique



3. Instruction de programmation

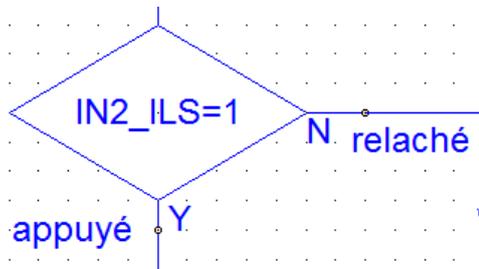
Algorithme

SI l'INTERRUPTEUR À LAME SOUPLE (ILS) est « actif », CAL = « 1 »

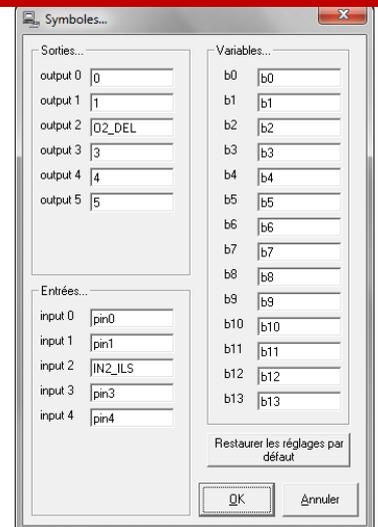
ALORS... « Action » (Y)

SINON... autre « Action » (N)

Programmation



NB : L'entrée « input 2 » a été nommée dans la table des symboles : « IN2_ILS »



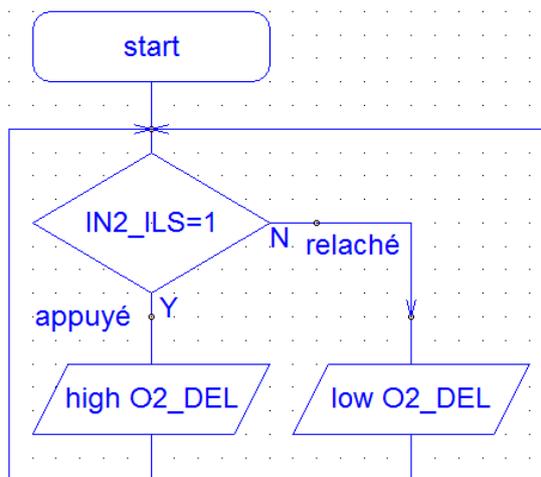
4. Exemple d'utilisation

Début du programme

Test sur l'entrée n°2 sur laquelle est reliée l'INTERRUPTEUR À LAME SOUPLE

SI l'entrée est à l'état haut « 1 », « actif » ALORS

Sortie n°2 à l'état haut « 1 », « allumée »

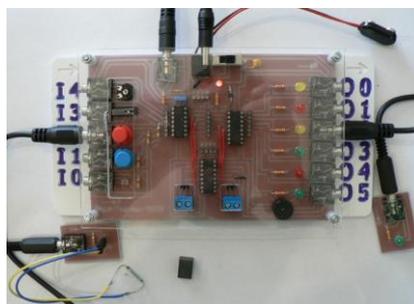
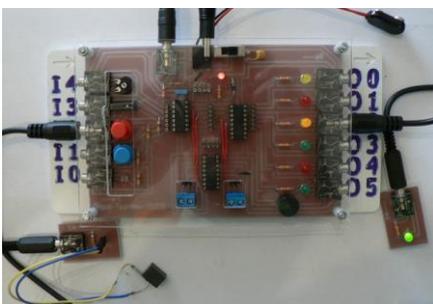


Câbler le MODULE INTERRUPTEUR À LAME SOUPLE (ILS) sur une des entrées numériques (IN1 à IN3) ou analogiques (IA0 et IA4) et le MODULE DEL sur une des sorties de l'automate Picaxe (OUT0 à OUT5).

Ici, l'entrée IN2 et la sortie OUT2 sont utilisées.

SINON (l'entrée est à l'état bas « 0 », « inactif »)

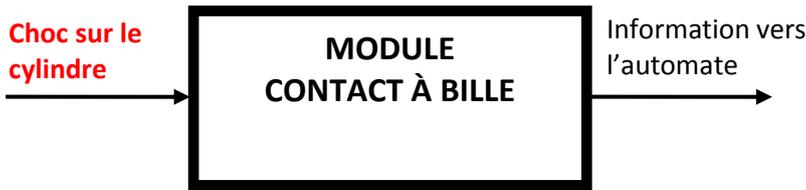
Sortie n°2 à l'état bas « 0 », « éteinte »



NB : Il n'y a pas de fin au programme qui lit en permanence la valeur en entrée et la compare à la valeur de référence.

MODULE CAPTEUR : CONTACT À BILLE

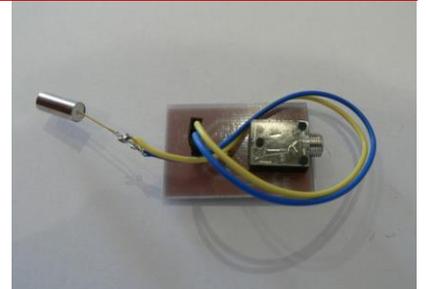
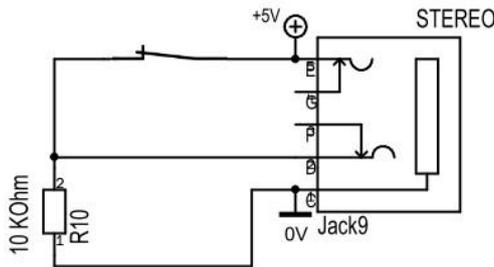
1. Fonction et caractéristiques



Caractéristiques :

- L'information est transmise tant qu'il n'y a pas de choc ou un renversement.
- « Fonction tilt »

2. Schéma électrique



3. Instruction de programmation

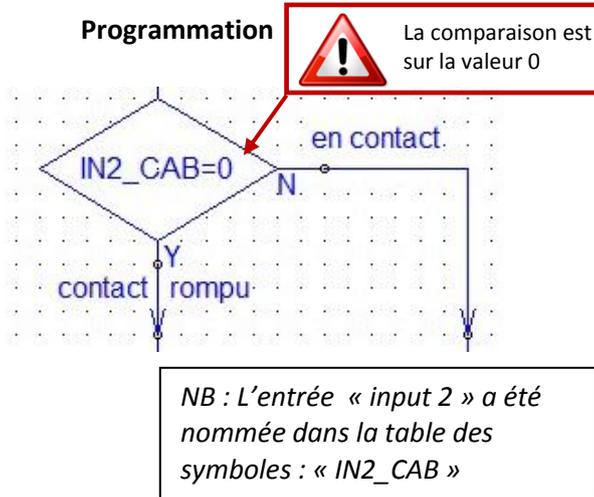
Algorithme

SI le CONTACT À BILLE n'est pas rompu « actif », CAB = « 0 »

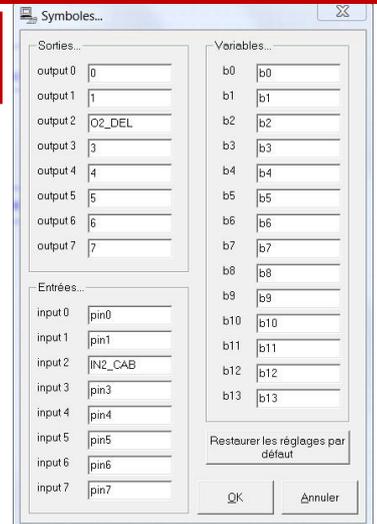
ALORS... « Action » (Y)

SINON... autre « Action » (N)

Programmation



NB : L'entrée « input 2 » a été nommée dans la table des symboles : « IN2_CAB »



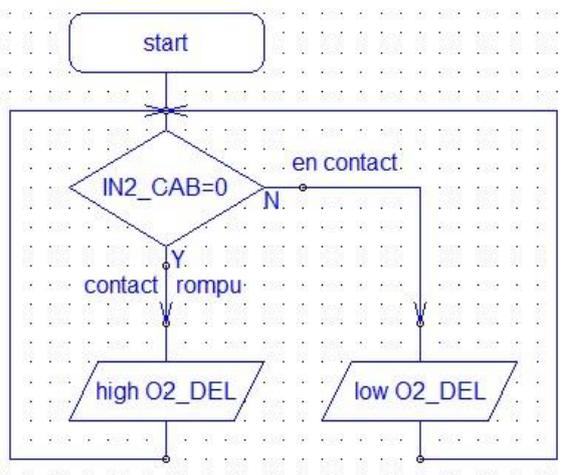
4. Exemple d'utilisation

Début du programme

Test sur l'entrée n°2 sur laquelle est reliée le CONTACT À BILLE

SI l'entrée est à l'état bas « 0 », « inactif », ALORS

Action : Sortie n°2 à l'état haut « 1 », « allumée »

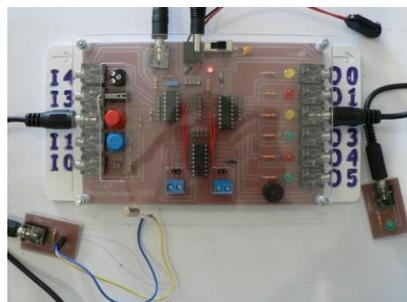
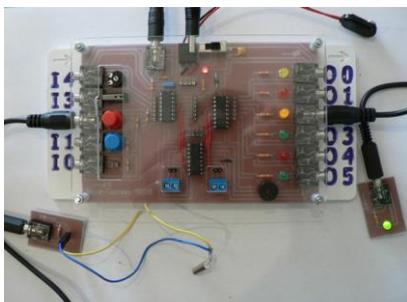


Câbler le MODULE CONTACT À BILLE sur une des entrées numériques (IN1 à IN3) ou analogiques (IA0 et IA4) et le MODULE DEL sur une des sorties de l'automate Picaxe (OUT0 à OUT5).

Ici, l'entrée IN2 et la sortie OUT2 sont utilisées.

SINON (l'entrée est à l'état haut « 1 », « actif »)

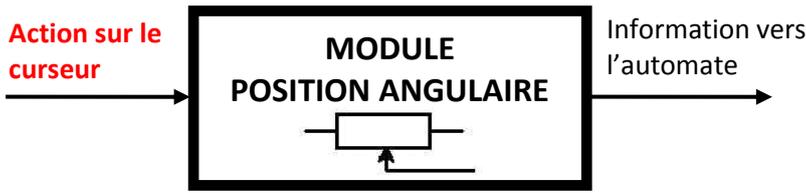
Action : Sortie n°2 à l'état bas « 0 », « éteinte »



NB : Il n'y a pas de fin au programme qui lit en permanence la valeur en entrée et la compare à la valeur de référence.

MODULE CAPTEUR : POSITION ANGULAIRE

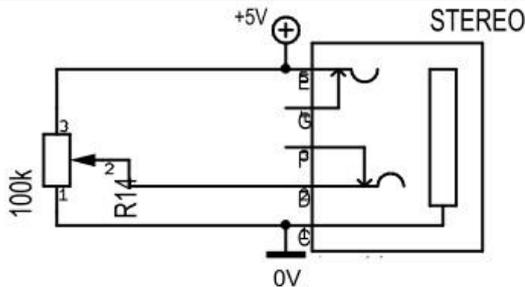
1. Fonction et caractéristiques



Caractéristiques :

- Information d'une position angulaire.

2. Schéma électrique



3. Instruction de programmation

Algorithme

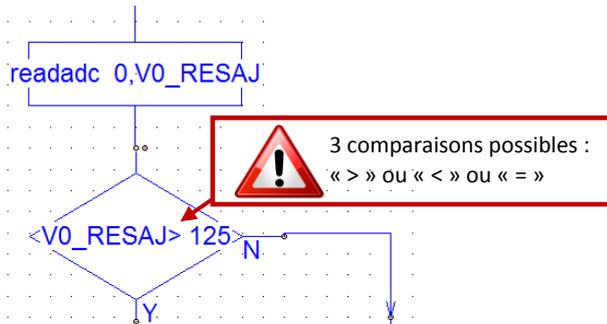
Lire position CAPTEUR ANGULAIRE

SI la position du CAPTEUR ANGULAIRE est « < », « > » ou « = » à une valeur de référence comprise entre 0 et 255, Ex : $V0_RESAJ > 125$

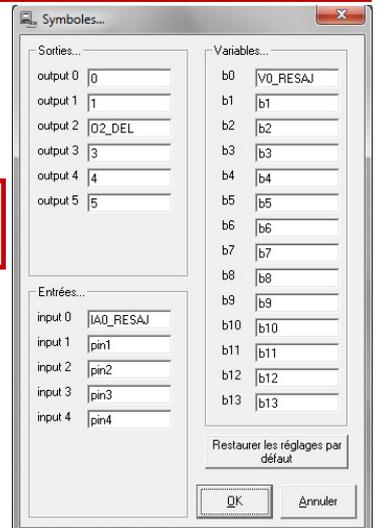
ALORS... « Action » (Y)

SINON... autre « Action » (N)

Programmation



NB : La variable « b0 » a été nommée dans la table des symboles : « V0_RESAJ »



4. Exemple d'utilisation

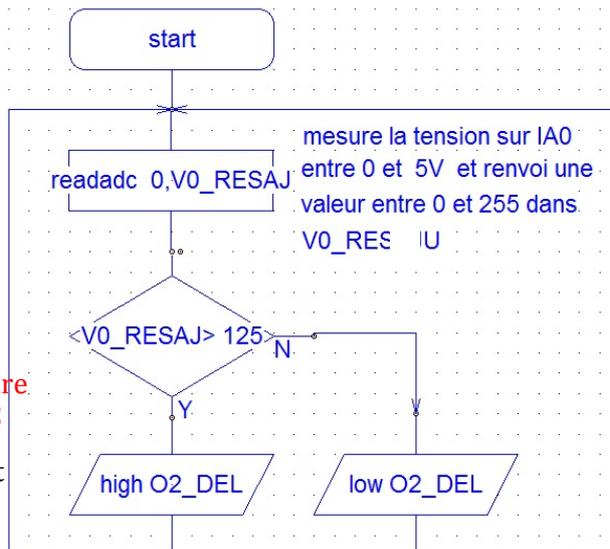
Début du programme

Lecture et Copie dans V0_RESAJ de la mesure faite sur l'Entrée n°0 sur laquelle est reliée le CAPTEUR DE POSITION

Test sur la variable V0_RESAJ

SI la variable est supérieure à la valeur « 125 » ALORS

Action : Sortie n°2 à l'état haut « 1 », « allumée »

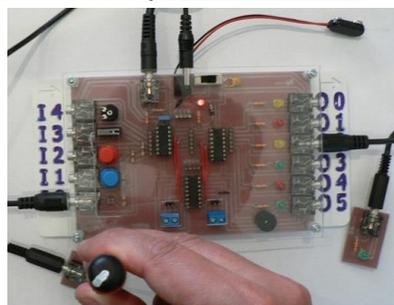
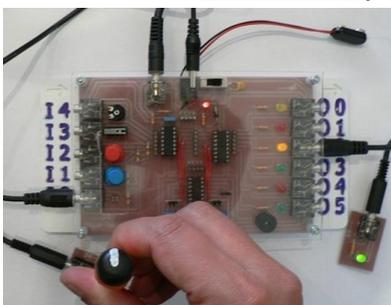


Câbler le MODULE CAPTEUR DE POSITION ANGULAIRE sur une des entrées analogiques (IA0 ou IA4) et le MODULE DEL sur une des sorties de l'automate Picaxe (OUT0 à OUT5).

Ici, l'entrée IA0 et la sortie OUT2 sont utilisées.

SINON (la variable est inférieure à la valeur « 125 »)

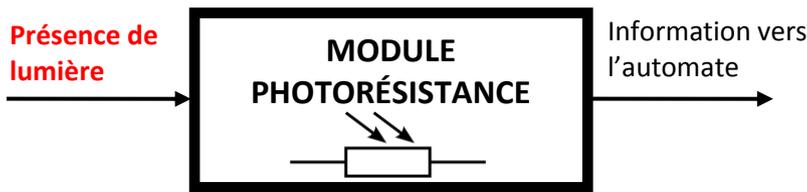
Action : Sortie n°2 à l'état bas « 0 », « éteinte »



NB : Il n'y a pas de fin au programme qui lit en permanence la valeur en entrée et la compare à la valeur de référence.

MODULE CAPTEUR : PHOTORÉSISTANCE (LDR)

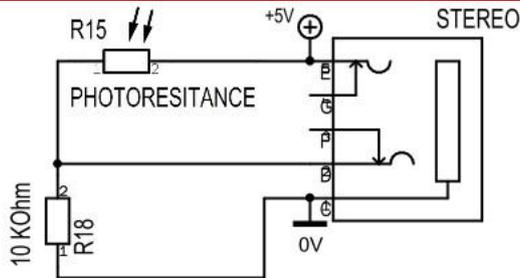
1. Fonction et caractéristiques



Caractéristiques :

- Information sur la quantité de lumière captée.

2. Schéma électrique



3. Instruction de programmation

Algorithme

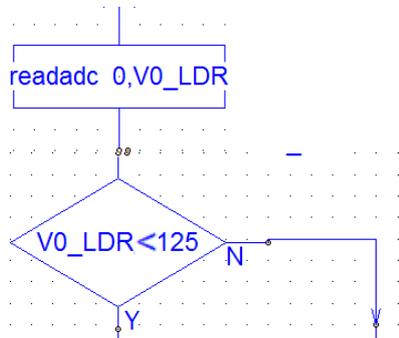
Lire PHOTORÉSISTANCE

SI la PHOTORÉSISTANCE capte une lumière,
 $V0_LDR < \ll 125 \gg$

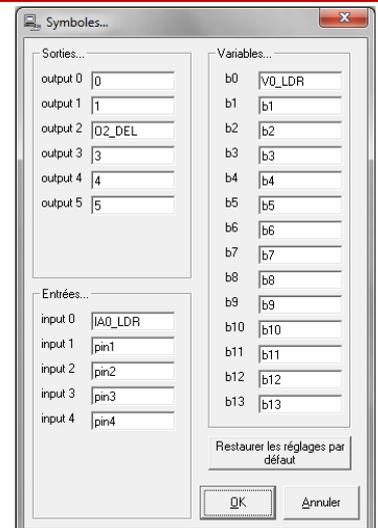
ALORS... « Action » (Y)

SINON... autre « Action » (N)

Programmation



NB : La variable « b0 » a été nommée dans la table des symboles : « V0_LDR »



4. Exemple d'utilisation

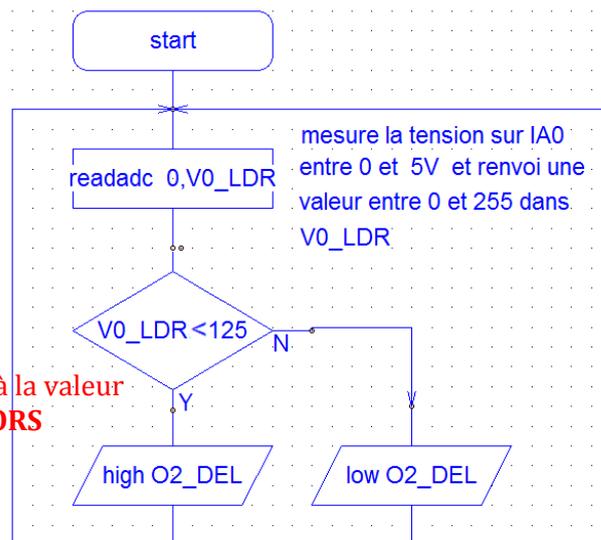
Début du programme

Lecture et Copie dans V0_LDR de la mesure faite sur l'Entrée n°0 sur laquelle est reliée la PHOTORÉSISTANCE

Test sur la variable V0_LDR

SI la variable est inférieure à la valeur « 125 » : pas de lumière ALORS

Action : Sortie n°2 à l'état haut « 1 », « allumée »

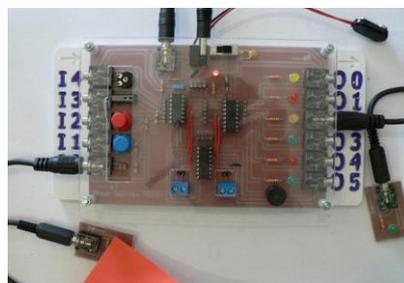
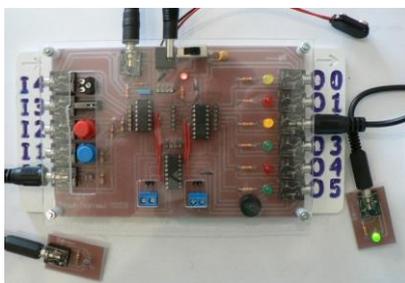


Câbler le MODULE PHOTORÉSISTANCE sur une des entrées analogiques (IA0 ou IA4) et le MODULE DEL sur une des sorties de l'automate Picaxe (OUT0 à OUT5).

Ici, l'entrée IA0 et la sortie OUT2 sont utilisées.

SINON (la variable est supérieure à la valeur « 125 » : lumière)

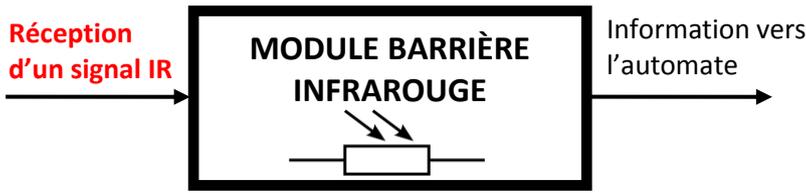
Action : Sortie n°2 à l'état haut « 0 », « éteinte »



NB : Il n'y a pas de fin au programme qui lit en permanence la valeur en entrée et la compare à la valeur de référence.

MODULE CAPTEUR : BARRIÈRE INFRAROUGE

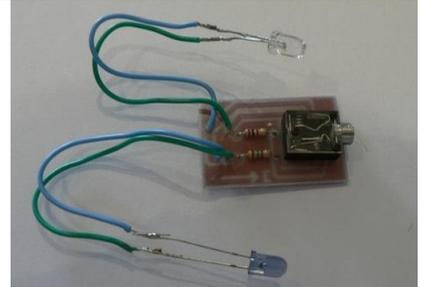
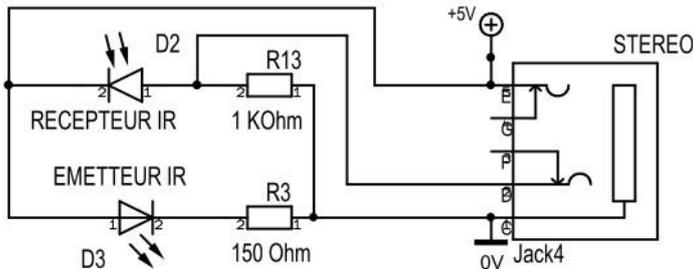
1. Fonction et caractéristiques



Caractéristiques :

- Permet de détecter la coupure du faisceau infrarouge

2. Schéma électrique



3. Instruction de programmation

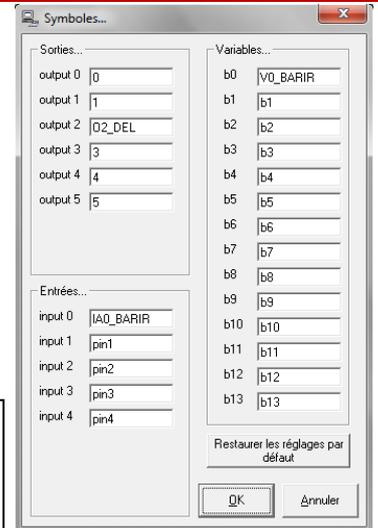
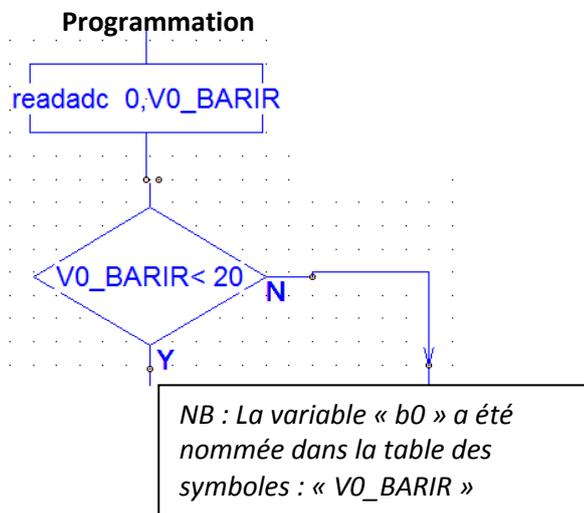
Algorithme

Lire BARRIÈRE LUMINEUSE

SI la BARRIÈRE LUMINEUSE est « coupée »,
 $V0_BARIR < 20$

ALORS... « Action » (Y)

SINON... autre « Action » (N)



4. Exemple d'utilisation

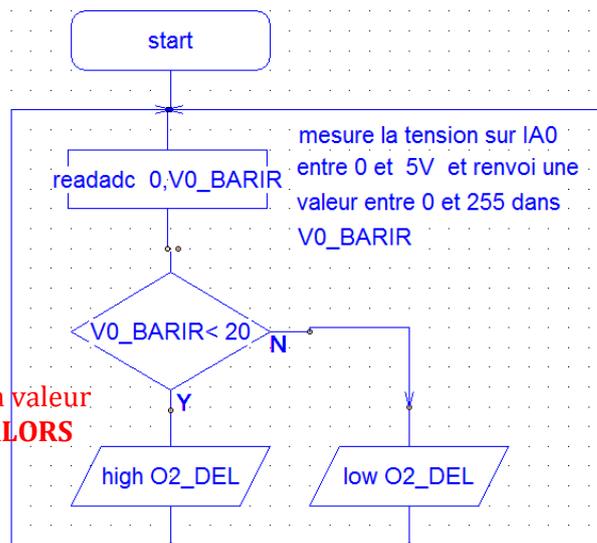
Début du programme

Lecture et Copie dans V0_BARIR de la mesure faite sur l'Entrée n°0 sur laquelle est reliée la BARRIÈRE LUMINEUSE

Test sur la variable V0_BARIR

SI la variable est inférieure à la valeur « 20 » : lumière IR non reçue **ALORS**

Action : Sortie n°2 à l'état haut « 1 », « allumée »

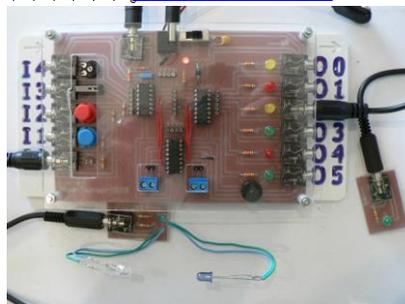
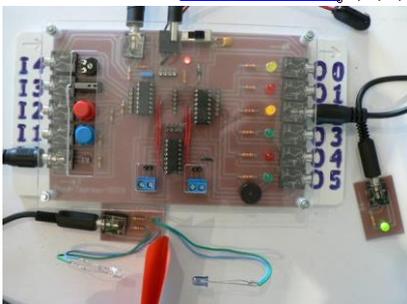


Câbler le MODULE BARRIÈRE LUMINEUSE sur une des entrées analogiques (IA0 ou IA4) et le MODULE DEL sur une des sorties de l'automate Picaxe (OUT0 à OUT5).

Ici, l'entrée IA0 et la sortie OUT2 sont utilisées.

SINON (la variable est supérieure à la valeur « 20 » : lumière IR reçue)

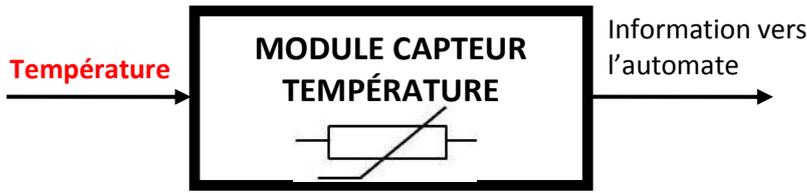
Action : Sortie n°2 à l'état bas « 0 », « éteinte »



NB : Il n'y a pas de fin au programme qui lit en permanence la valeur en entrée et la compare à la valeur de référence.

MODULE CAPTEUR : CAPTEUR DE TEMPÉRATURE

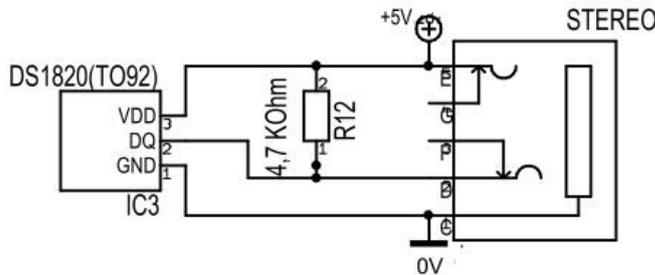
1. Fonction et caractéristiques



Caractéristiques :

- Permet de mesurer une température à l'unité en °C

2. Schéma électrique



3. Instruction de programmation

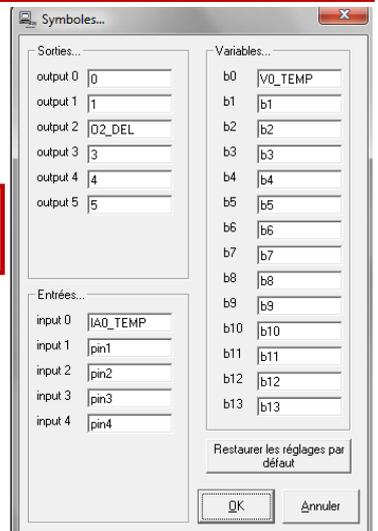
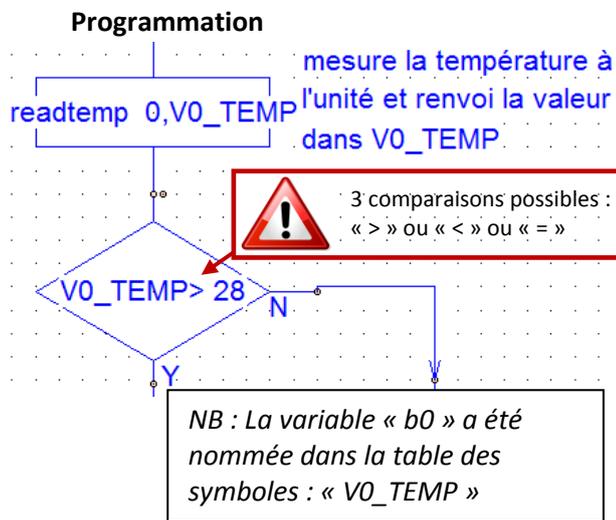
Algorithme

Lire CAPTEUR TEMPÉRATURE

SI TEMPÉRATURE est « < », « > », ou « = » à une valeur de référence, Ex : $VO_TEMP > 28$

ALORS... « Action » (Y)

SINON... autre « Action » (N)



4. Exemple d'utilisation

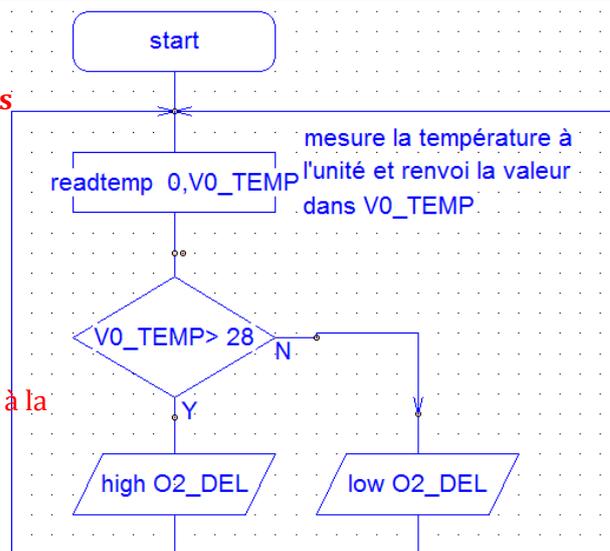
Début du programme

Lecture et Sauvegarde dans VO_TEMP de la mesure faite sur l'Entrée n°0 sur laquelle est reliée le CAPTEUR DE TEMPÉRATURE

Test sur la variable VO_TEMP

SI la variable est supérieure à la valeur « 28 » ALORS

Sortie n°2 à l'état haut « 1 », « allumée »

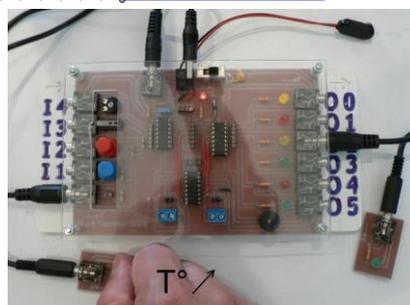
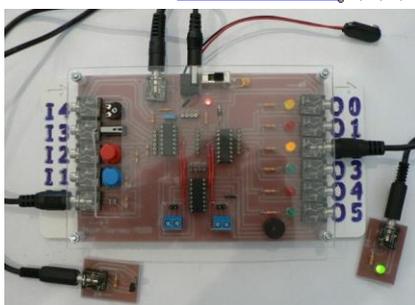


Câbler le MODULE CAPTEUR DE TEMPÉRATURE sur l'entrée analogique IA0 et le MODULE DEL sur une des sorties de l'automate Picaxe (OUT0 à OUT5).

Ici, l'entrée IA0 et la sortie OUT2 sont utilisées.

SINON (la variable est inférieure à la valeur « 28 »)

Sortie n°2 à l'état bas « 0 », « éteinte »



NB : Il n'y a pas de fin au programme qui lit en permanence la valeur en entrée et la compare à la valeur de référence.

MODULE CAPTEUR : TÉLÉCOMMANDE INFRAROUGE

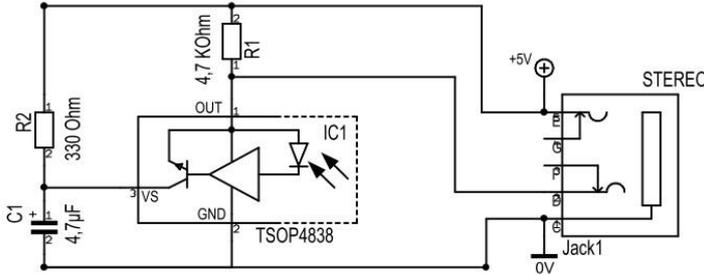
1. Fonction et caractéristiques



Caractéristiques :

- Permet d'envoyer un ordre codé à l'automate par infrarouge.

2. Schéma électrique



3. Instruction de programmation

Algorithme

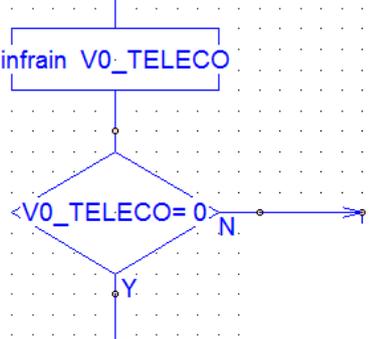
Lire TÉLÉCOMMANDE

SI Le code de la touche
TÉLÉCOMMANDE = « Valeur »
Ex : V0_TELECO = « 0 »

ALORS... « Action » (Y)

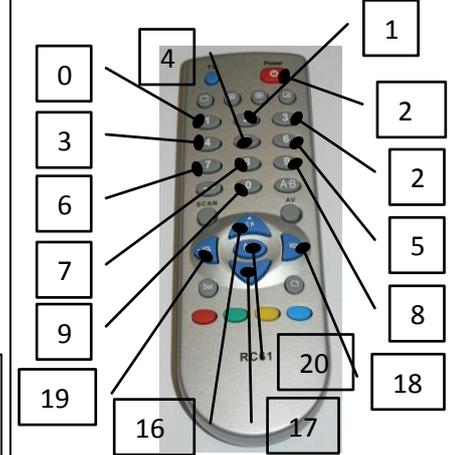
SINON... autre « Action » (N)

Programmation



NB : La variable « b0 » a été nommée dans la table des symboles : « V0_TELECO »

Codes télécommande



4. Exemple d'utilisation

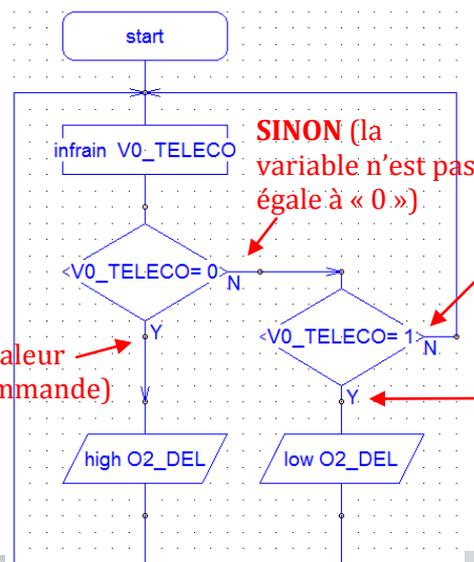
Début du programme

Lecture et Copie dans V0_TELECO du code lu sur l'Entrée n°3 sur laquelle est reliée le CAPTEUR IR

Test sur la variable V0_TELECO

SI la variable est égale à la valeur « 0 » (touche 1 de la télécommande)
ALORS

Action : Sortie n°2 à l'état haut « 1 », « allumée »



SINON (la variable n'est pas égale à « 0 »).

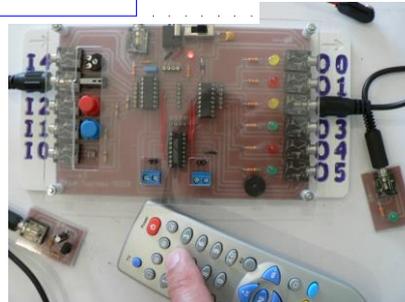
SINON (la variable n'est pas égale « 1 »)

SI la variable est égale à la valeur « 1 » (touche 2 de la télécommande) ALORS

Action : Sortie n°2 à l'état bas « 0 », « éteinte »

Câbler le MODULE TÉLÉCOMMANDE sur l'entrée infrarouge IN3 et le MODULE DEL sur une des sorties de l'automate Picaxe (OUT0 à OUT5).

Ici, l'entrée IN3 et la sortie OUT2 sont utilisées.

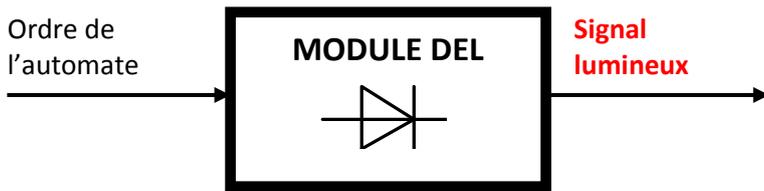


NB : Il n'y a pas de fin au programme qui lit en permanence la valeur en entrée et la compare à la valeur de référence.

**MODULES DE
SORTIE :
ACTIONNEURS**

MODULE ACTIONNEUR : DEL

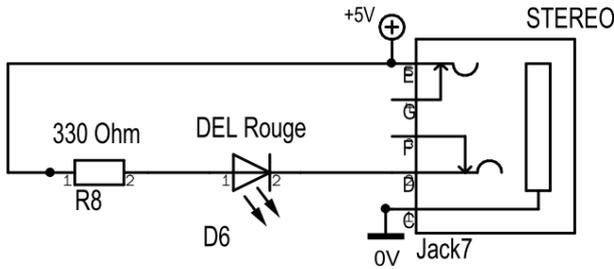
1. Fonction et caractéristiques



Caractéristiques :

- Couleurs au choix : Rouge, Jaune, Vert
- Faible consommation
- Pas de clignotement automatique
- Eclairage moyen
- Angle d'éclairage réduit

2. Schéma électrique

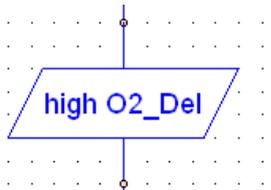


3. Instruction de programmation

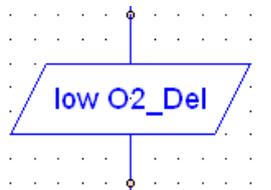
Algorithme

Programmation

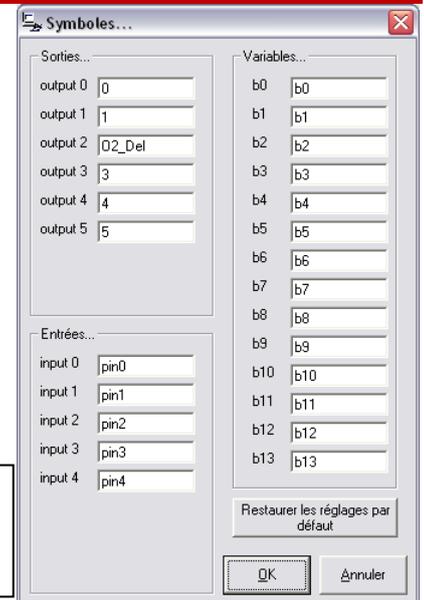
Allumer



Éteindre



NB : La sortie « output 2 » a été nommée dans la table des symboles : « O2_Del »



4. Exemple d'utilisation

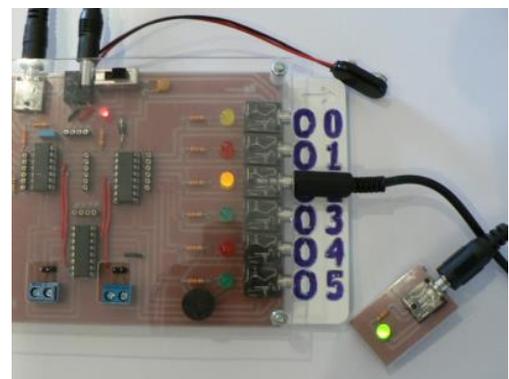
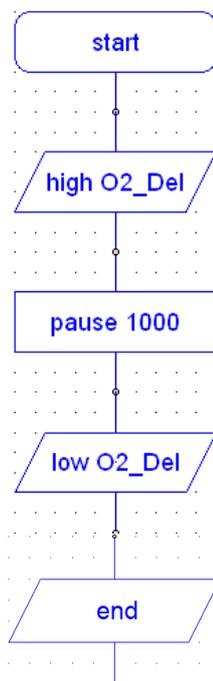
Début du programme

Sortie n°2 sur laquelle est reliée la DEL à l'état haut « 1 », « allumée »

Pause 1000 ms ou Wait 1 s

Sortie n°2 sur laquelle est reliée la DEL à l'état bas « 0 », « éteinte »

Fin du programme



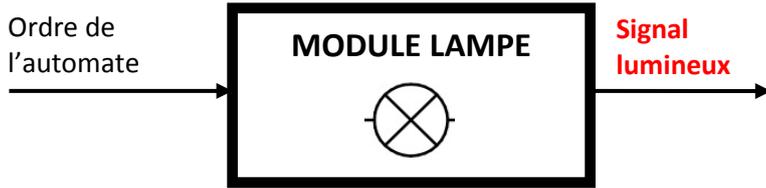
Câbler le module DEL sur une des sorties de l'automate Picaxe (OUT1 à OUT5).

Ici, la sortie OUT2 est utilisée.

La DEL s'éclaire pendant 1 seconde puis s'éteint.

MODULE ACTIONNEUR : LAMPE

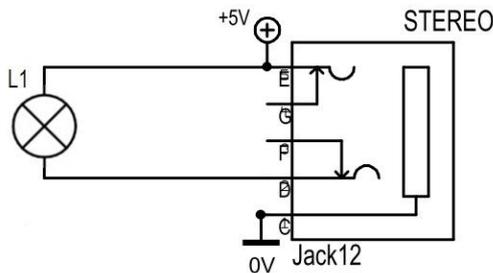
1. Fonction et caractéristiques



Caractéristiques :

- Pas de choix de couleur
- Forte consommation
- Eclairage important
- Angle d'éclairage important
- Pas de clignotement automatique

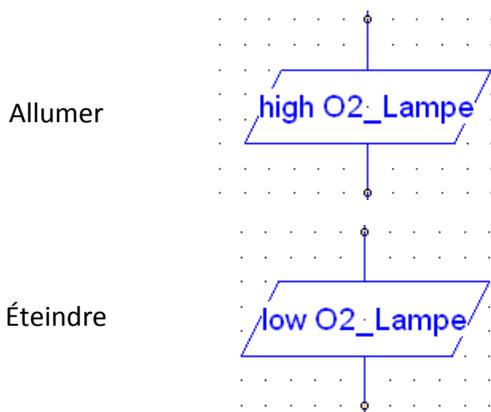
2. Schéma électrique



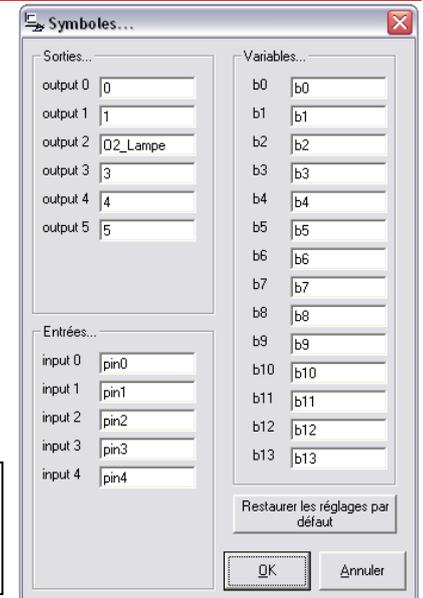
3. Instruction de programmation

Algorithme

Programmation



NB : La sortie « output 2 » a été nommée dans la table des symboles : « O2_Lampe »



4. Exemple d'utilisation

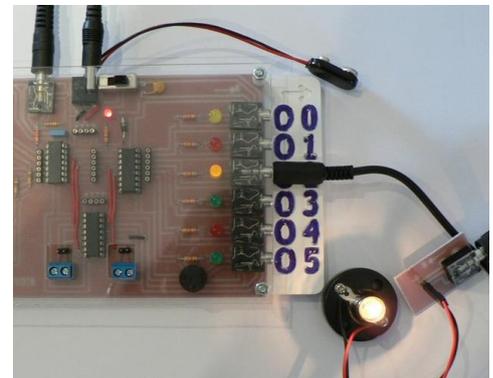
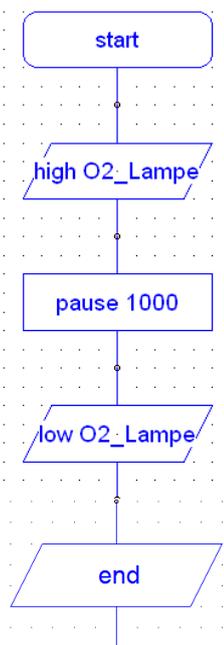
Début du programme

Sortie n°2 sur laquelle est reliée la LAMPE à l'état haut « 1 », « allumée ».

Pause 1000 ms ou Wait 1 s

Sortie n°2 sur laquelle est reliée la LAMPE à l'état bas « 0 », « éteinte »

Fin du programme



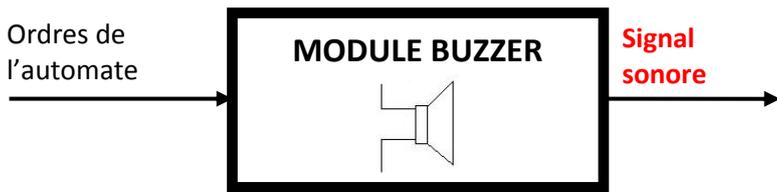
Câbler le module LAMPE sur une des sorties de l'automate Picaxe (OUT1 à OUT5).

Ici, la sortie OUT2 est utilisée.

La LAMPE s'éclaire pendant 1 seconde puis s'éteint.

MODULE ACTIONNEUR : BUZZER

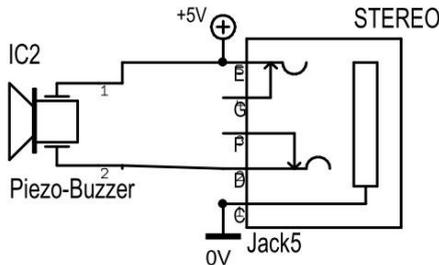
1. Fonction et caractéristiques



Caractéristiques :

- Son continu
- Fréquence paramétrable par programme

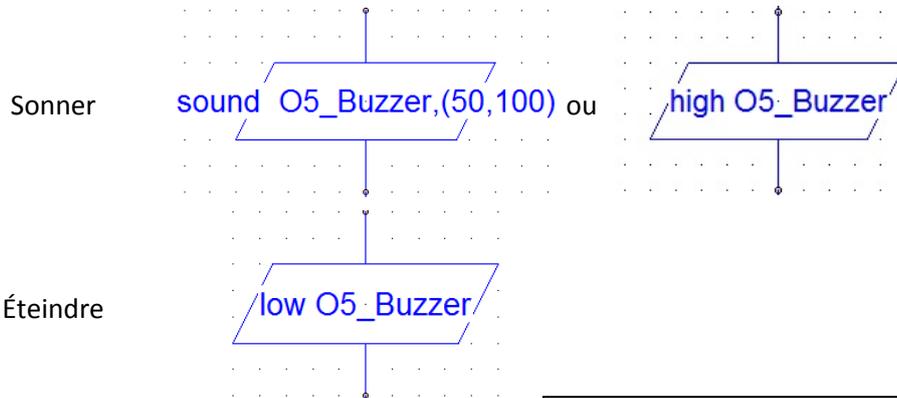
2. Schéma électrique



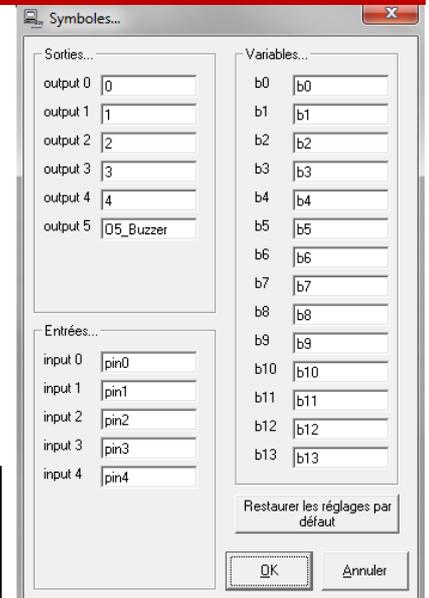
3. Instruction de programmation

Algorithme

Programmation



NB : La sortie « output 5 » a été nommée dans la table des symboles : « O2_Buzzer »



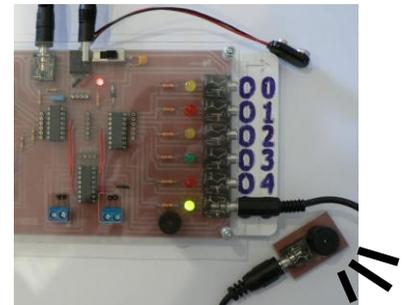
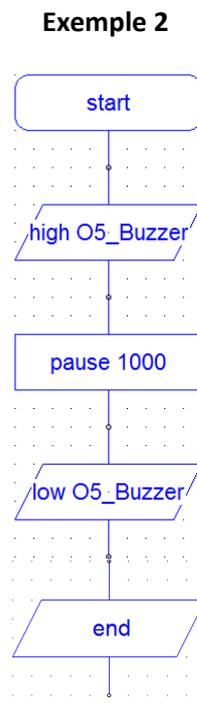
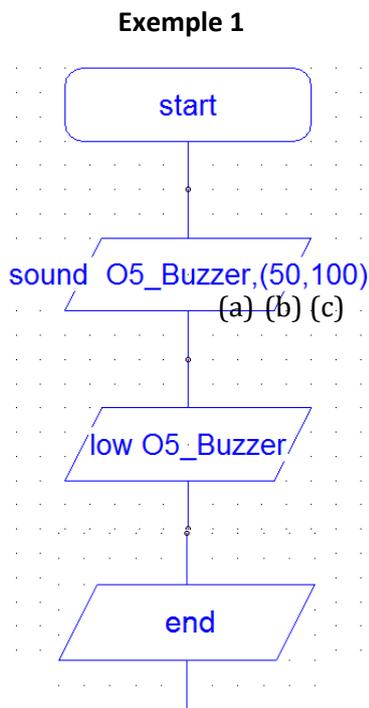
4. Exemple d'utilisation

Début du programme

Sortie n°5 (a) sur laquelle est reliée le BUZZER émet un son de fréquence montante donné entre 1 et 127 (b) pendant un temps donné entre 0 et 255 (c) intervalle de temps

Sortie n°5 sur laquelle est reliée le BUZZER LAMPE à l'état bas « 0 », « éteint »

Fin du programme



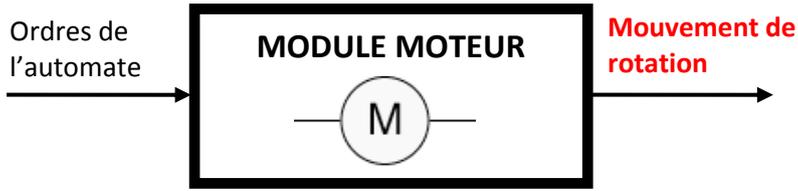
Câbler le MODULE BUZZER sur une des sorties de l'automate Picaxe (OUT1 à OUT5).

Ici, la sortie OUT5 est utilisée. Dans l'exemple :

- 1) Le **BUZZER** sonne dans à une fréquence grave pendant 100 x 13 ms, soit 1,3 secondes
- 2) La **BUZZER** sonne pendant 1 secondes puis s'éteint.

MODULE ACTIONNEUR : MOTEUR À COURANT CONTINU – 1 SENS DE ROTATION

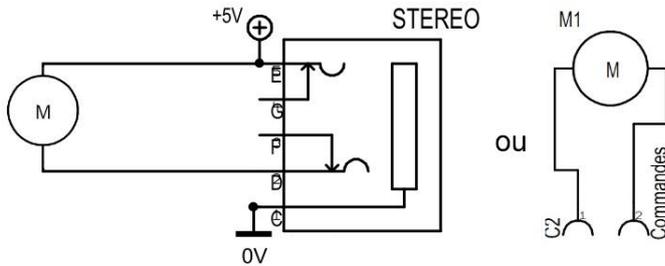
1. Fonction et caractéristiques



Caractéristiques :

- 1 seul sens de rotation
- Pas de réglage de vitesse

2. Schéma électrique

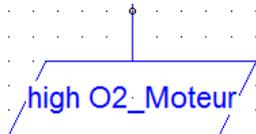


3. Instruction de programmation

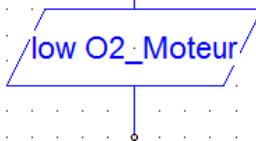
Algorithme

Programmation

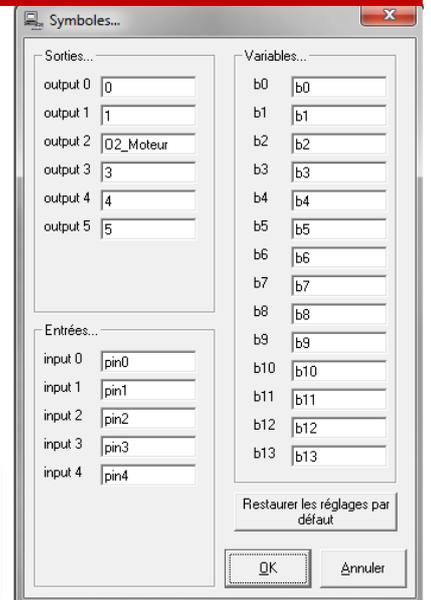
Tourner sens anti-horaire



Éteindre



NB : La sortie « output 2 » a été nommée dans la table des symboles : « O2_Moteur »



4. Exemple d'utilisation

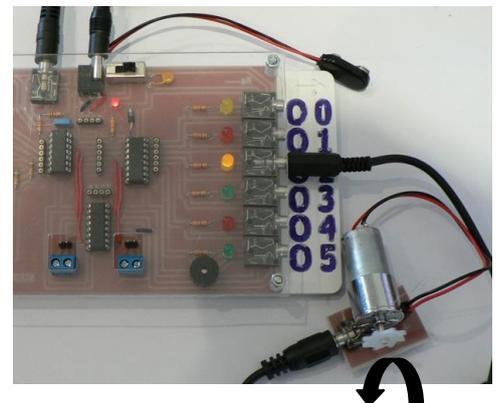
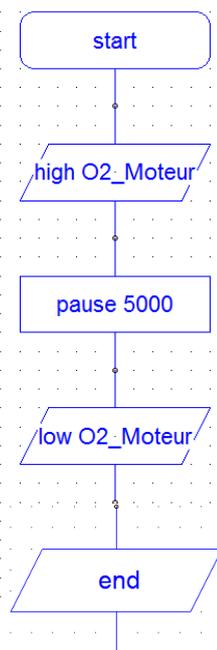
Début du programme

Sortie n°2 sur laquelle est reliée le MOTEUR à l'état haut « 1 », « tourne ».

Pause 5000 ms ou Wait 5 s

Sortie n°2 sur laquelle est reliée le MOTEUR à l'état bas « 0 », « éteint »

Fin du programme



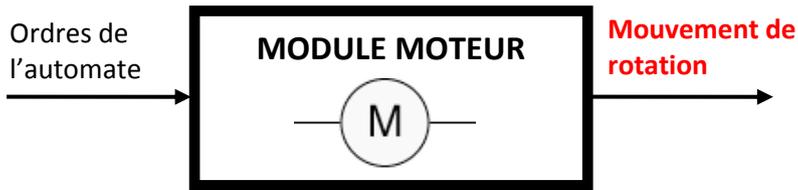
Câbler le MODULE MOTEUR sur une des sorties de l'automate Picaxe (OUT1 à OUT5).

Ici, la sortie OUT2 est utilisée.

La MOTEUR tourne dans le sens anti-horaire pendant 5 secondes puis s'arrête.

MODULE ACTIONNEUR : MOTEUR À COURANT CONTINU – 2 SENS DE ROTATION

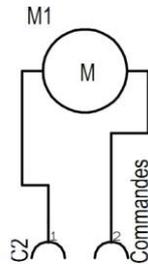
1. Fonction et caractéristiques



Caractéristiques :

- 2 sens de rotation
- Pas de réglage de vitesse

2. Schéma électrique

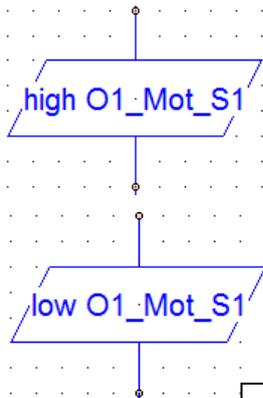


3. Instruction de programmation

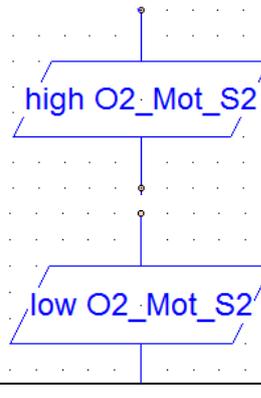
Algorithme

Programmation

Tourner dans le sens...
anti-horaire

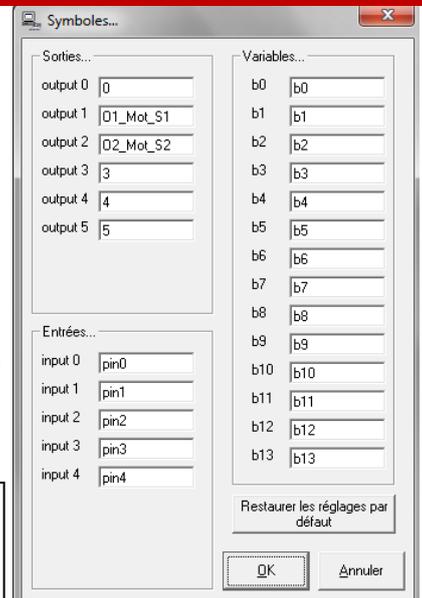


horaire



Éteindre

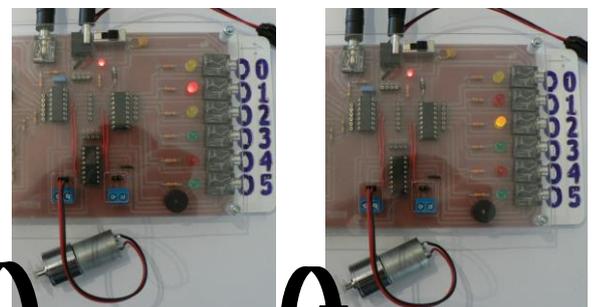
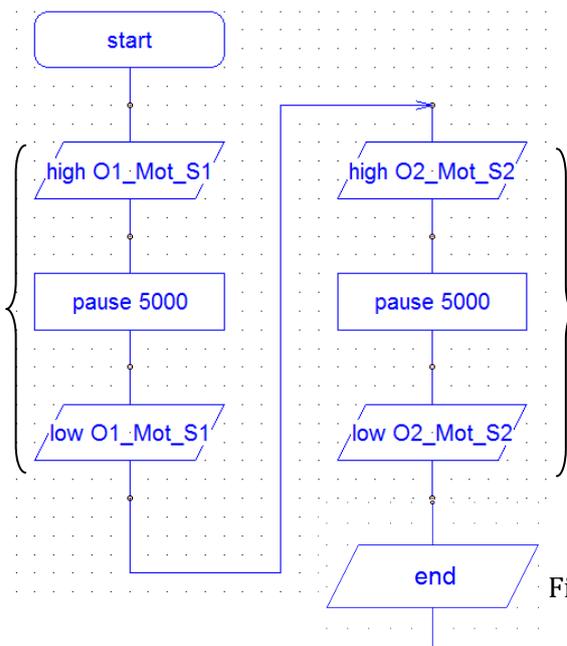
NB : Les sorties « output 1 » et « output 2 » ont été nommées dans la table des symboles : « O1_Mot_S1 » et « O2_Mot_S2 »



4. Exemple d'utilisation

Début du programme

Rotation sens anti-horaire pendant 5 s



Rotation sens horaire pendant 5 s

Câbler le MOTEUR sur une des sorties « moteur » de l'automate Picaxe (MOTEUR1 ou MOTEUR2).

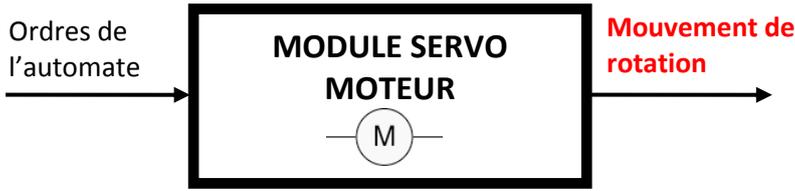
Ici, la sortie MOTEUR1 est utilisée.

La MOTEUR tourne pendant 5 secondes dans le sens anti-horaire, 5 secondes dans le sens horaire, puis s'arrête.

Fin du programme

MODULE ACTIONNEUR : SERVO MOTEUR MODIFIÉ

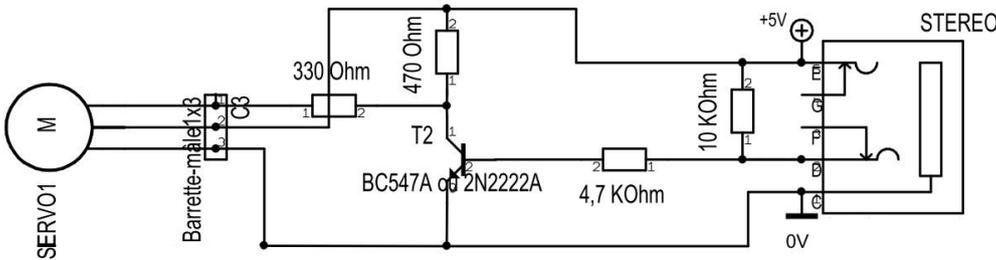
1. Fonction et caractéristiques



Caractéristiques :

- 2 sens de rotation
- Réglage de la vitesse de rotation
- Prix élevé

2. Schéma électrique



3. Instruction de programmation

Algorithme

Programmation

Initialiser

servo O2_Moteur, 130

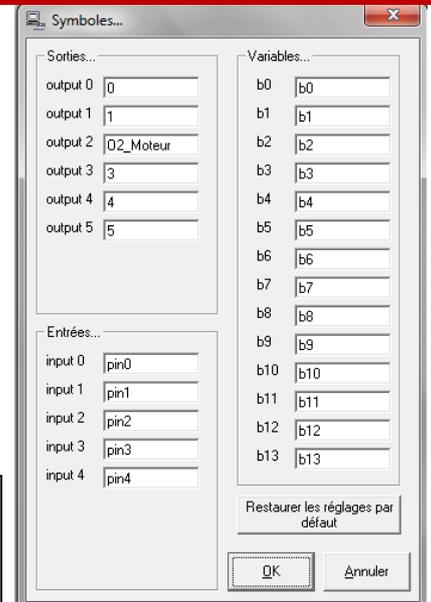
Tourner

servopos O2_servo, 75

Éteindre

low O2_Moteur

NB : La sortie « output 2 » a été nommée dans la table des symboles : « O2_Moteur »



4. Exemple d'utilisation

Début du programme

start

init

servo O2_moteur, 125

Rotation sens horaire pendant 5 s

servopos O2_moteur, 125

pause 5000

arrêt mvt / low O2_moteur

servo O2_moteur, 160

init

Rotation sens anti-horaire pendant 5 s

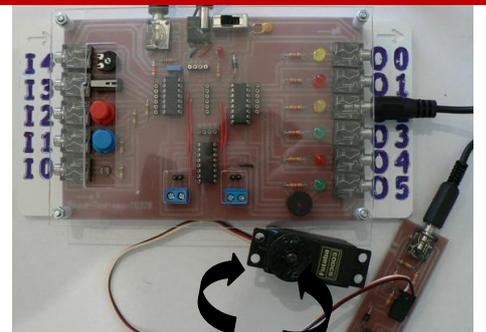
servopos O2_moteur, 160 (a h)

pause 5000

low O2_moteur

arrêt mvt / Fin du programme

end



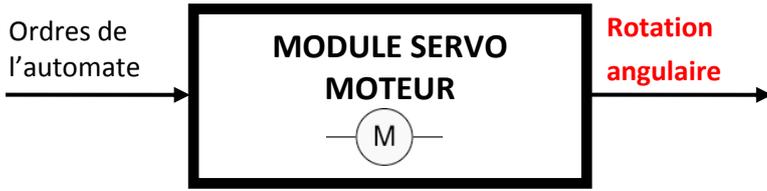
Câbler le MODULE SERVO MOTEUR sur une des sorties de l'automate Picaxe (OUT1 à OUT5).

Ici, la sortie OUT2 est utilisée.

- 1) Le SERVO MOTEUR tourne dans le sens horaire si la valeur saisie est comprise entre 75 et 150.
- 2) Le SERVO MOTEUR tourne dans le sens anti-horaire si la valeur saisie est comprise entre 150 et 225.
- 3) Plus la valeur est proche des valeurs 150, plus le SERVO MOTEUR tourne lentement.

MODULE ACTIONNEUR : SERVO MOTEUR

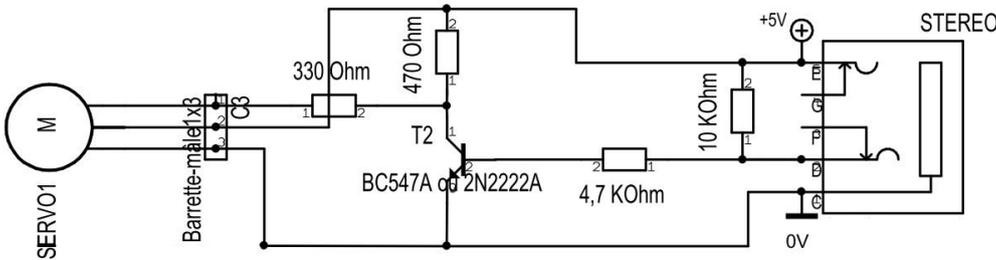
1. Fonction et caractéristiques



Caractéristiques :

- Réglage de l'angle de rotation d'approximativement -90° à $+90^\circ$
- Prix élevé

2. Schéma électrique



3. Instruction de programmation

Algorithme

Programmation

Initialiser

servo O2_Moteur, 130

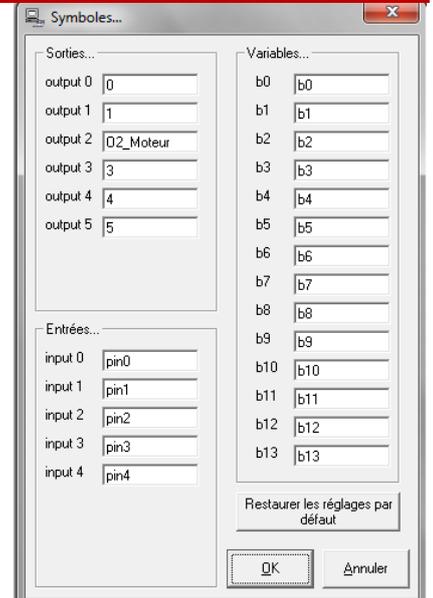
Tourner

servopos O2_servo, 75

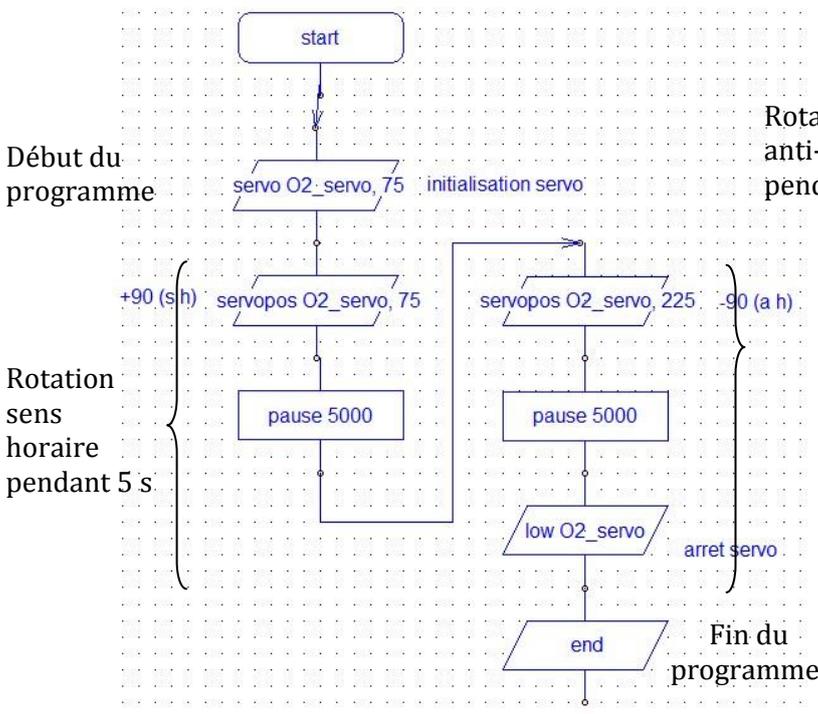
Éteindre

low O2_Moteur

NB : La sortie « output 2 » a été nommée dans la table des symboles : « O2_Moteur »

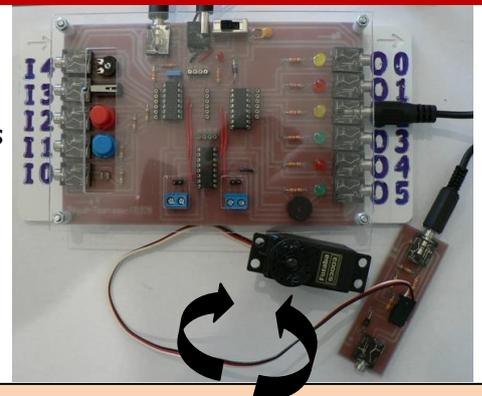


4. Exemple d'utilisation



Rotation sens anti-horaire pendant 5 s

Rotation sens horaire pendant 5 s



Câbler le MODULE SERVO MOTEUR sur une des sorties de l'automate Picaxe (OUT1 à OUT5).

Ici, la sortie OUT2 est utilisée.

- 1) Le SERVO MOTEUR tourne d'un angle entre -90° et 0° si la valeur saisie est comprise entre 75 et 150.
- 2) Le SERVO MOTEUR tourne d'un angle entre 0° et $+90^\circ$ si la valeur saisie est comprise entre 150 et 225.