

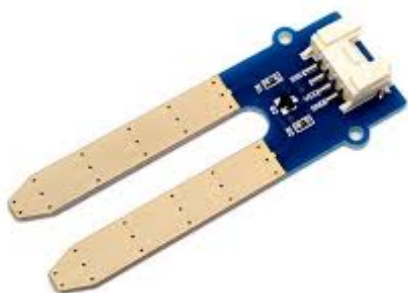
Capteur de distance : RANGER



```
NORMAL FLOTT AUTO RÉEL RAD MP
EDIT MENU: [a]Pha] [f5]
PROGRAM: CAPDIST
:Send("CONNECT RANGER 1 TO
IN1")
:While 1
:Send("READ RANGER 1)
:Get(D)
:Disp D
:End
:
```

remarque : il arrive que les premières mesures soient fausses (il indique 0 au départ parfois)
Par ailleurs, il ne semble pas fonctionner lorsqu'il est placé en INPUT 3, batterie externe ou pas.

Capteur d'humidité : MOISTURE



```
NORMAL FLOTT AUTO RÉEL RAD MP
EDIT MENU: [a]Pha] [f5]
PROGRAM: MOISTURE
:Send("CONNECT MOISTURE 1
TO IN1")
:While 1
:Send("READ MOISTURE 1)
:Get(M)
:Disp M
:End■
```

remarque : au sec, il donne en sortie 0 et un peu plus de 5000 quand on le plonge dans l'eau.

capteur de mouvement : MOTION



```
NORMAL FLOTT AUTO REEL RAD MP
EDIT MENU: [a,Tpha] [f5]

PROGRAM:MOTION
:Send("CONNECT MOTION 1 TO
IN1")
:While 1
:Send("READ MOTION 1")
:Get(M)
:Disp M
:End■
```

remarque : il ressort comme valeur 0 sans mouvement, 1 avec mouvement et 2 si le mouvement détecté s'arrête ... du moins c'est ce que j'ai compris en observant

Station météo : DHT



```
NORMAL FLOTT AUTO REEL RAD MP
EDIT MENU: [a,Tpha] [f5]

PROGRAM:METEO
:■end("CONNECT DHT 1 TO IN
1")
:While 1
:Send("READ DHT 1 TEMPERAT
URE")
:Get(T)
:Disp T
:Send("READ DHT 1 HUMIDIT
Y")
```

remarque : deux données en sortie : taux d'humidité de l'air (a priori un %) et température (sans doute en °C)

potentiomètre : POTENTIOMETER



```
NORMAL FLOTT AUTO RÉEL RAD MP
EDIT MENU: [a]Pha] [f5]

PROGRAM: POTENT
:Send("CONNECT POTENTIOMET
ER 1 TO IN 1")
:While 1
:Send("READ POTENTIOMETER
1")
:Get(P)
:Disp P
:End
```

remarque : on peut varier entre 0 et environ 15 500 (proche de 2^{14})

capteur de son : LOUDNESS

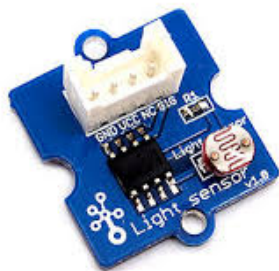


```
NORMAL FLOTT AUTO RÉEL RAD MP
EDIT MENU: [a]Pha] [f5]

PROGRAM: SONPUIS
:Send("CONNECT LOUDNESS 1
TO IN1")
:While 1
:Send("READ LOUDNESS 1")
:Get(S)
:Disp S
:End■
```

remarque : on peut varier entre 0 et environ 8 000

capteur de luminosité : LIGHTLEVEL



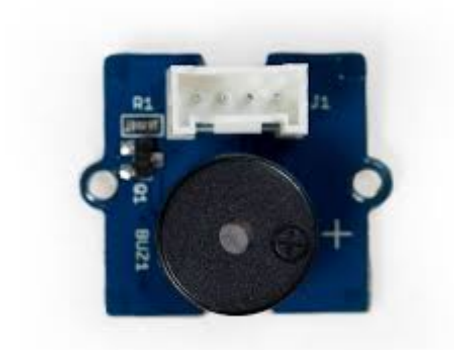
```
NORMAL FLOTT AUTO REEL RAD MP
EDIT MENU: [a1pha] [f5]

PROGRAM: BRIGHT2
:Send("CONNECT LIGHTLEVEL
1 TO IN1")
:While 1
:Send("READ LIGHTLEVEL 1")

:Get(L)
:Disp L
:End■
```

remarque : ça varie entre grosso modo 0 et 10 000 ; il y a un lien avec le capteur BRIGTHNESS (directement issu du hub) mais qui lui donne des valeurs proche de 1. Peut-être que ce sont des « technologies différentes » ?

actionneur : BUZZER



```
NORMAL FLOTT AUTO REEL RAD MP
EDIT MENU: [a,Alpha] [f5]

PROGRAM:BUZZER
:Send("CONNECT BUZZER 1 TO
OUT1")
:While 5
:Send("SET BUZZER 1 ON")
:End■
```

remarque : le son émis est pas mal fort !

actionneur : RELAY



```
NORMAL FLOTT AUTO REEL RAD MP
EDIT MENU: [a,Alpha] [f5]

PROGRAM:RELAIS
:Send("CONNECT RELAY 1 TO
OUT 1")
:Prompt T
:Send("SET RELAY 1 ON")
:Wait T
:Send("SET RELAY 1 OFF")
:Wait 1
```

servo moteur en continu : SERVO.CONT



```
NORMAL FLOTT AUTO REEL RAD MP
EDIT MENU: [alpha] [F5]
PROGRAM: SERVO
:Send("CONNECT SERVO.CONTI
NUOUS 1 TO OUT 3")
:Send("SET SERVO.CONTINUOU
S 1 100 10")
:█
```

remarque : on indique une vitesse (100) ici pendant une durée (10 secondes ici)

Il faut vérifier qu'il ne tourne pas à 0; se ce n'est pas le cas, il y a une petite vis à régler dessous.

Pour le moment, le servo que j'ai fonctionne à des vitesses négatives, mais ne tourne pas à la même vitesse à -100 qu'à 100 ...

IMPORTANT : brancher le servo sur l'OUTPUT 3 et alimenter le HUB avec une batterie externe pour que ça fonctionne.
