

Arduino: une carte électronique aux multiples possibilités

8 Mars 2017

K. Sartor (Laboratoire de Thermodynamique ULg)



Licence CC-BY-NC-SA

Présentation

- Carte électronique programmable
 - μ C (micro-contrôleur) Atmel AVR
 - Entrées/sorties digitales/analogiques
 - 5V (3.3V fonction des versions)
 - « temps réel » travaille à la μ s
- Large gamme



Licence CC-BY-NC-ND

Source: toulouse.labo-robotique.com

Présentation (suite)

- Logiciel de programmation
 - open-source
 - Multi plateforme

- Prix
 - ~ 30 € pour Arduino R3 UNO officiel
 - Clones moins cher de -5 à -90 % (qualité?)

Présentation (suite)

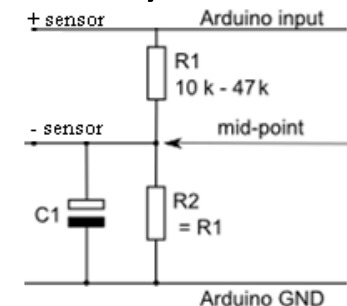
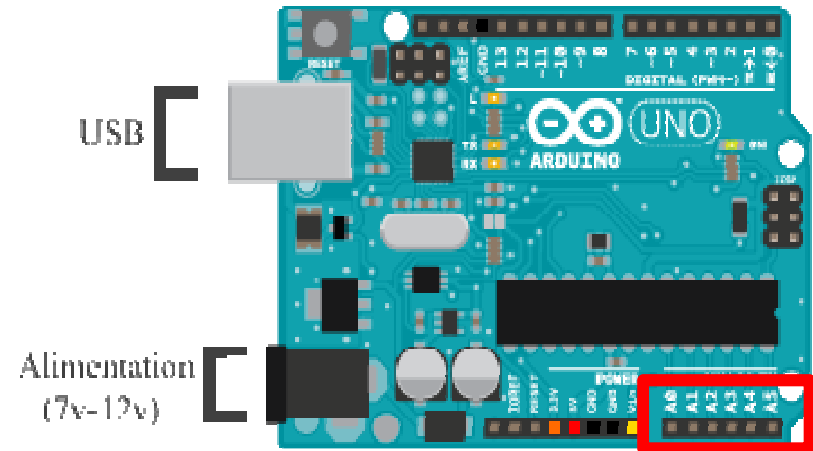
- Nombreux « shields » pour étendre les possibilités
 - Ex: Ethernet + SD Card
- Breakout
 - Ex: Radio fréquence



Source: mysensors

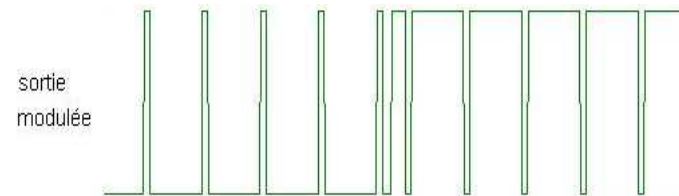
Mesures analogiques

- 6 entrées
 - (jusqu'à 16)
- Résolution $\sim 5 \text{ mV}$ (10 bits)
- Plage de mesures:
 - 0-5VDC nativement
 - 0-X VDC via un pont diviseur (perte de sensibilité)
 - -X à +X VDC via « biasing voltage divider »

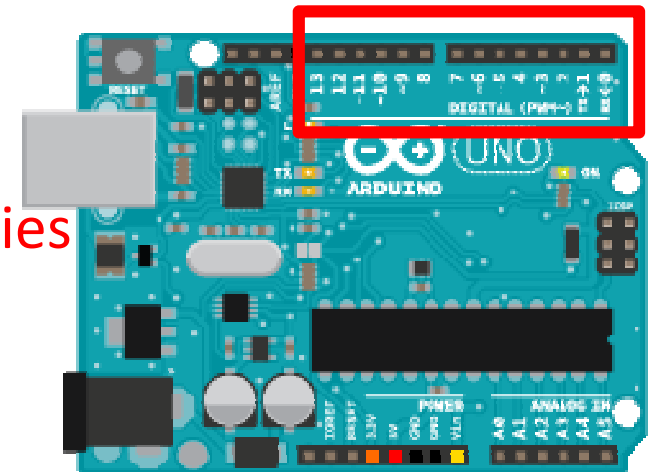


I/O digitales

- 14 à 54
 - soit entrée soit sortie
 - PWM de 4 à 15 (~)

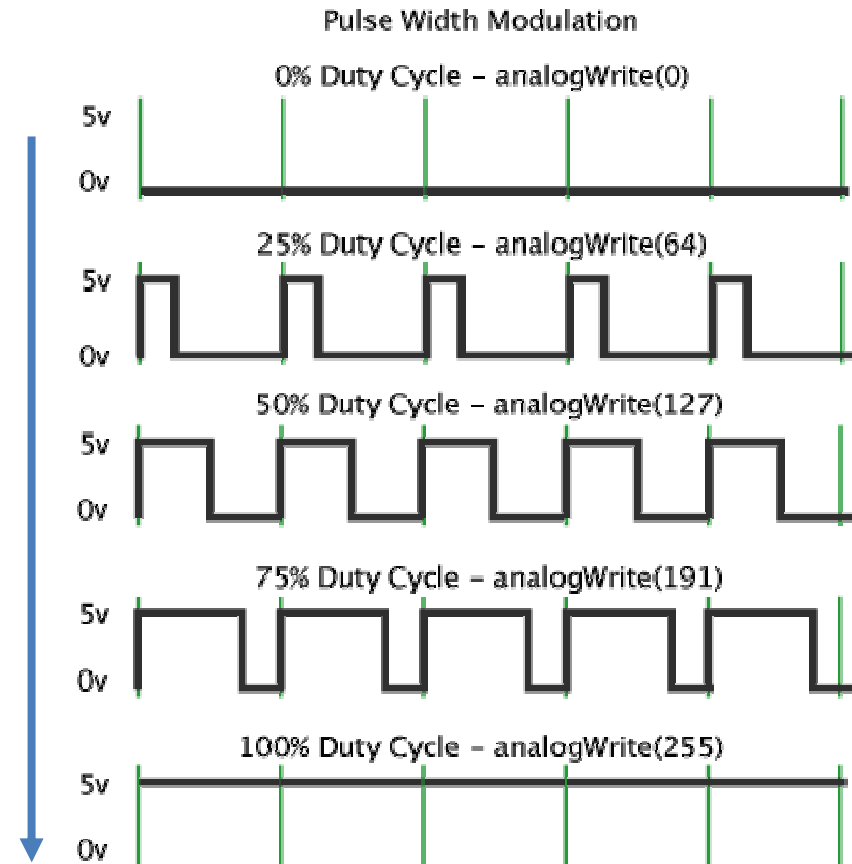


- Lire un état haut (5V) ou un état bas (0V)
 - Plages de valeurs
- Imposer un état haut ou bas
 - **!/ \ à la puissance de sortie (40 mA)**
 - $R \geq 470 \Omega \Rightarrow \sim 10 \text{ mA}$
 - **Max 200 mA pour l'ensemble des sorties**



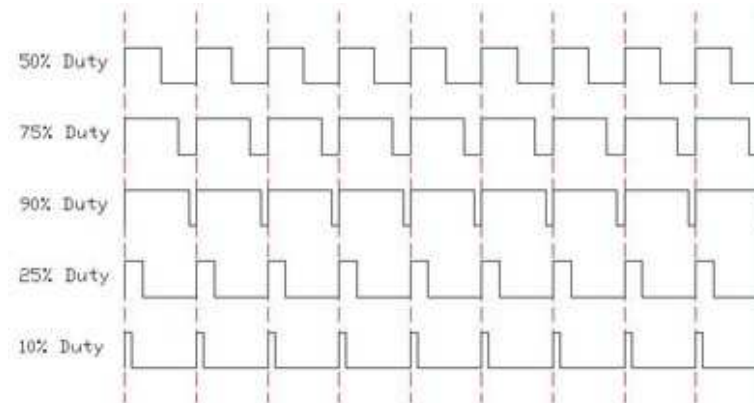
PWM

- Hacher la tension
 - [Led](#), moteur,...
 - Via Transistor, MOSFET

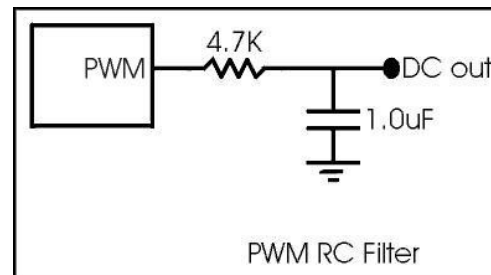


« Sortie Analogique »

- 0 à 5V via PWM
 - 256 niveaux



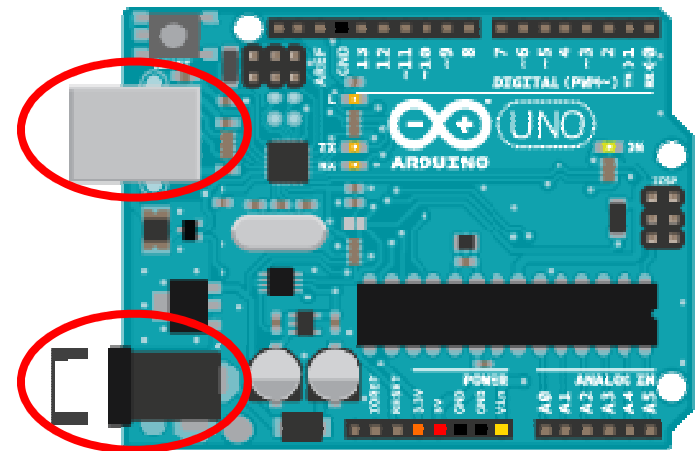
- Ajout d'un filtre RC au besoin



Source: <https://arduino-info.wikispaces.com/Analog-Output>

Alimentation

- Directement depuis un câble USB
 - Si USB (PC) max 500 mA
 - Si externe, voir information sur la batterie / transformateur avec un maximum de 1000 mA
- Alimentation externe 7-12V
- Pin 5V I_{max} – 50 mA pour le μ C
- Pin 3.3V – 150 mA



=> 450 mA max (USB) pour les sorties, les rails 5 et 3.3V

Communication (limitée)

- Port Série (digital)
 - Suite de 1 et 0 logique
 - Via l'USB ou les pins RX/TX
- Sorties digitales
- Extension possibles
 - WiFi, Ethernet, Bluetooth, GSM,RF
 - Ecran LCD
 - I2C: 4 pins au lieu de 14



Idées de projets

- Mesures de température, humidité, pression, luminosité, gaz,...
- Fréquencemètre, compteur impulsion,... (compteur énergie, vitesse,...)
- Pilotage de sorties digitales (relais, servo, jeux de lumières et son, ...)
- N'importe quel moteur de recherche... vous en proposera
 - « Useless machine »
- Limites: la puissance et la mémoire de la carte

Programmation

- Séquentielle (A puis B puis C) et événementielle
- Via un logiciel de programmation
 - Windows, Linux, Mac
- Langage typé C/C++
- Nombreuses bibliothèques disponibles
 - Capteur, (servo-)moteur,...

Guide et références

– <https://www.arduino.cc/en/Reference/HomePage>

Structure

- `setup()`
- `loop()`

Control Structures

- `if`
- `if...else`
- `for`
- `switch case`
- `while`
- `do... while`
- `break`
- `continue`
- `return`
- `goto`

Further Syntax

- `;` (semicolon)
- `{}` (curly braces)
- `//` (single line comment)
- `/* */` (multi-line comment)

Variables

Constants

- `HIGH` | `LOW`
- `INPUT` | `OUTPUT` | `INPUT_PULLUP`
- `LED_BUILTIN`
- `true` | `false`
- integer constants
- floating point constants

Data Types

- `void`
- `boolean`
- `char`
- `unsigned char`
- `byte`
- `int`
- `unsigned int`
- `word`
- `long`
- `unsigned long`
- `short`

Functions

Digital I/O

- `pinMode()`
- `digitalWrite()`
- `digitalRead()`

Analog I/O

- `analogReference()`
- `analogRead()`
- `analogWrite()` - *PWM*

Due & Zero only

- `analogReadResolution()`
- `analogWriteResolution()`

Advanced I/O

- `tone()`
- `noTone()`
- `shiftOut()`
- `shiftIn()`
- `pulseIn()`

Lire une tension et allumer une led en fonction de la valeur

```
// Variables
const int ledPin = 13;
const int analogPin = 0;
float voltage = 0;

// Configuration
void setup() {
  Serial.begin(9600);
  digitalWrite(ledPin, LOW);
}

//Boucle principale
void loop() {
  int sensorValue = analogRead(analogPin);
  voltage = sensorValue * (5.0 / 1023.0);
  Serial.println(voltage);
  if (voltage > 0.99){
    digitalWrite(ledPin, HIGH);
  }else{
    digitalWrite(ledPin, LOW);
  }
  delay(1000);
}
```

Les fonctions

- Lisibilité du code
- Création de fonctions génériques utilisables ailleurs
- Évolution du code plus facile

Les fonctions: exemple

```
// Variables
const int ledPin = 13;
const int analogPin = 0;
float voltage = 0;

// Configuration
void setup() {
  Serial.begin(9600);
  digitalWrite(ledPin, LOW);
}

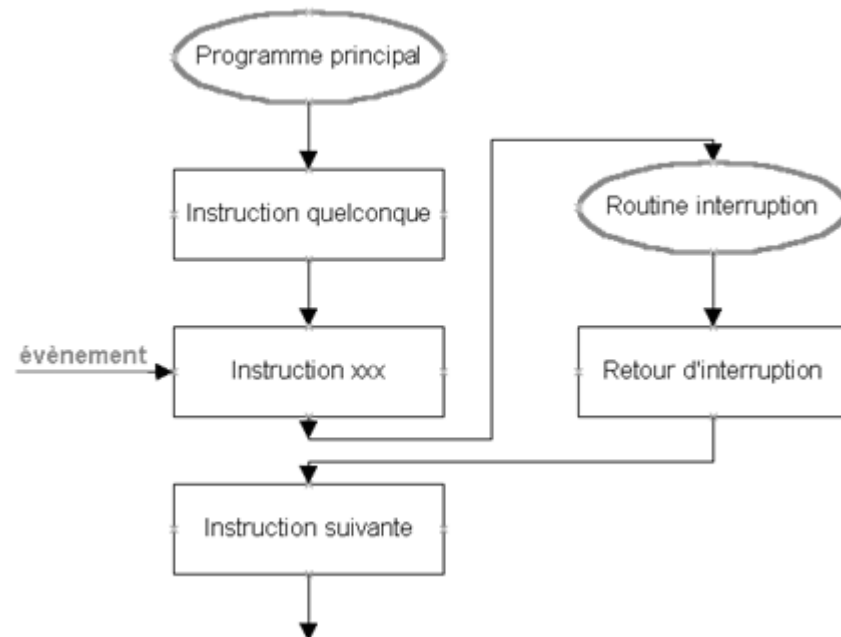
void check_voltage(float voltage, int ledPin){
  if (voltage >0.99){
    digitalWrite(ledPin, HIGH);
  }else{
    digitalWrite(ledPin, LOW);
  }
}

//Boucle principale
void loop() {
  int sensorValue = analogRead(analogPin);
  voltage = sensorValue * (5.0 / 1023.0);
  Serial.println(voltage);
  check_voltage(voltage, ledPin);
  delay(1000);
}
```


Interruption

```
//Boucle principale  
void loop() {  
  int sensorValue = analogRead(analogPin);  
  voltage = sensorValue * (5.0 / 1023.0);  
  Serial.println(voltage);  
  check_voltage(voltage, ledPin);  
  delay(1000);  
}
```

Evènement



Interruption

- Lorsqu'une pin digitale passe d'un état à un autre*, on exécute une fonction avant tout autre

*Types de déclenchement

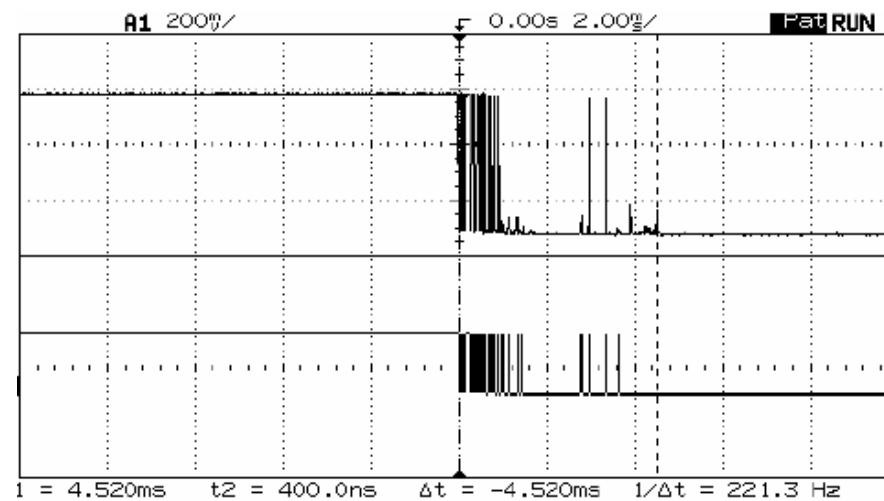
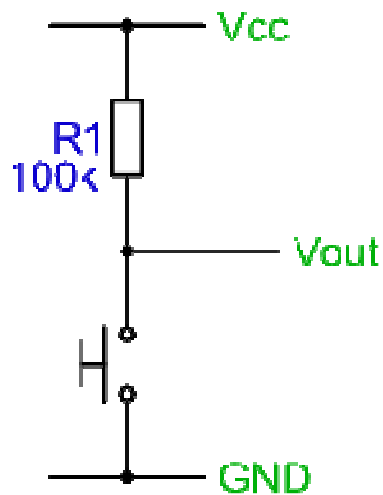
- **LOW** : le pin est à un état bas
 - (HIGH seulement sur Due, Zero, MKR1000)
- **RISING** : le pin passe d'un état bas à haut
- **FALLING** : le pin passe d'un état haut à bas
- **CHANGE** : le pin change d'état (les deux précédents)

Interruption: limitations

- Dans la fonction liée à l'interruption,
 - compteur millis() ne s'incrémentera pas
 - delay() ne fonctionnera pas
 - déconseillé d'utiliser des fonctions liées au temps
 - Transmission série, I2C

Rebond (bounce)

- Problème récurrent avec les relais et switch

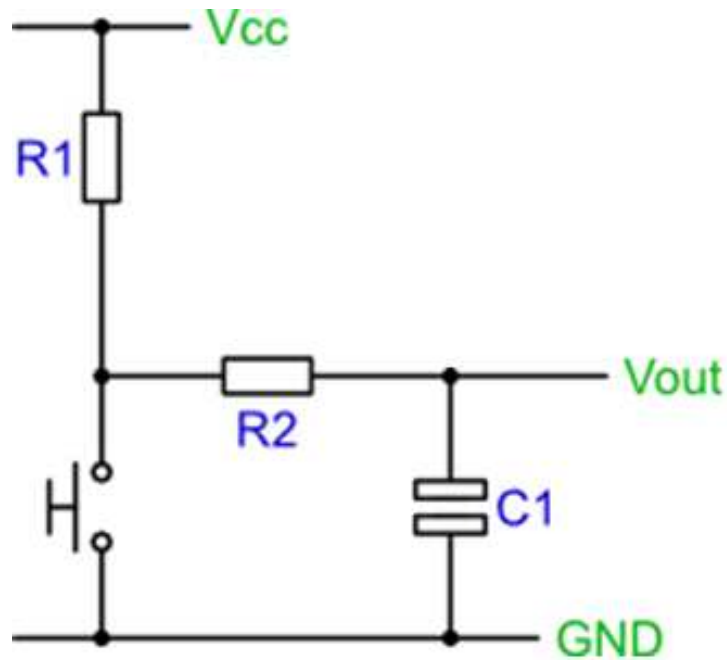


Source: A Guide to Debouncing - Jack G. Ganssle

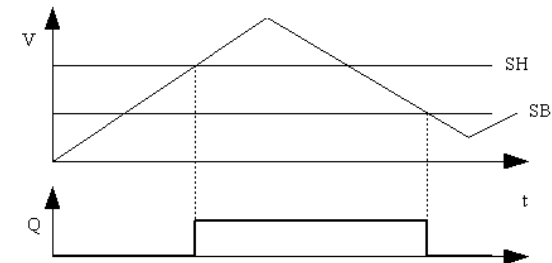
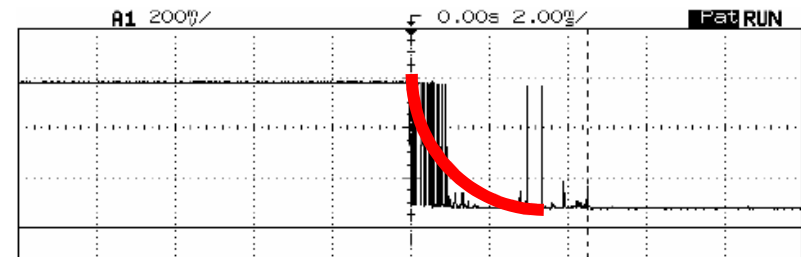
Rebond: approche logicielle

```
volatile unsigned long last_micros=10000;
long debouncing_time = 100; //Debouncing Time in Milliseconds
void debounce() {
    if((long)(micros() - last_micros) >= debouncing_time * 1000) {
        // votre code
        last_micros = micros();
    }
}
void setup() {
    attachInterrupt(digitalPinToInterrupt(interruptPin), debounce , FALLING);
}
```

Rebond: approche matérielle



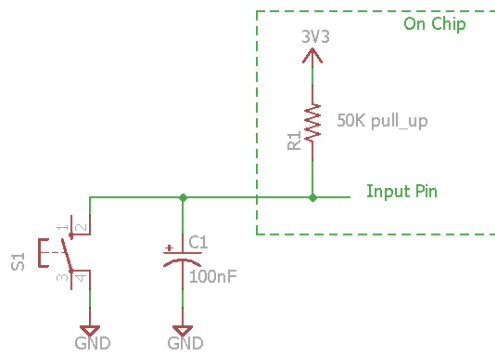
$R1 > 1 \text{ k}\Omega$
 $R2 = 18 \text{ k}\Omega$
 $C1 = 1 \mu\text{F}$
Debounce time = 10ms



Bascule de Schmidt

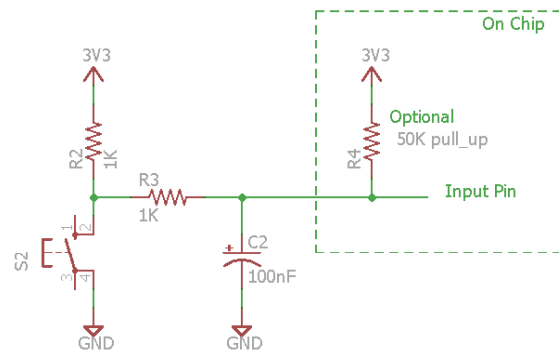
Autres circuits

Circuit 1



Active Low with Edge Triggering
Rising Edge Only : 2.3mSec @ 1.25V

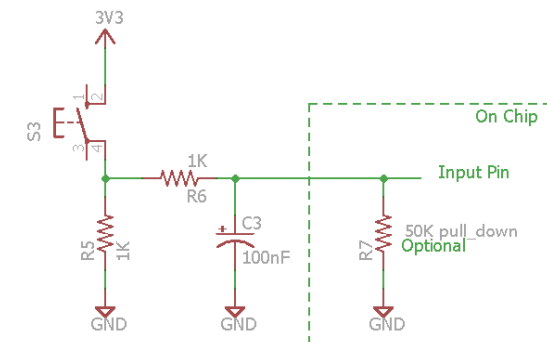
Circuit 2



Active Low filter with Edge Triggering
Falling Edge : 43nSec @ 1.16V
Rising Edge : 95nSec @ 1.25

With R3 = 10K, multiplies the R/C by
a factor of 10, to approx. 0.5mSec for both edges

Circuit 3



Active High filter with Edge Triggering
Rising Edge : 48nSec @ 1.25V
Falling Edge : 87nSec @ 1.16V

With R6 = 10K, multiplies the R/C by
a factor 10, to approx. 0.5 mSec for both edges

<http://protological.com/debounce-calculator/>
<http://www.ganssle.com/debouncing-pt2.htm>

Source: <https://www.raspberrypi.org/forums/viewtopic.php?t=134394>

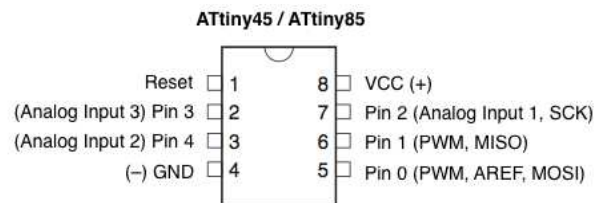
Complément d'information: <http://www.labbookpages.co.uk/electronics/debounce.html>

Licence CC-BY-NC-SA

Alternatives

- ESP8266
 - WiFi intégré
 - Nombreuses librairies compatibles
 - 1 entrée analogique 0 - 1V
 - [Multiplexeur](#) jusque 5V, [hardware](#) (diode) 1V

- ATtiny



- RPi
 - Ordinateur (nativement uniquement I/O digitales)
 - Modules complémentaires
 - N'est pas temps réel

Ardublock

- Plugin pour programmer en blocs de fonction



[1]

- <http://blog.ardublock.com> (Anglais)
- [1] <http://www.semageek.com/arduino-presentation-et-traduction-en-francais-de-ardublock/> (Français)

Les petites astuces

- Empêcher la réinitialisation à chaque ouverture du port série:
 - <http://playground.arduino.cc/Main/DisablingAutoResetOnSerialConnection>
- Augmenter la fréquence I/O digitale (120 kHz à 2,4MHz), Compensation des mesures analogiques (dûe à la tension d'alimentation)
<https://www.codeproject.com/tips/987180/arduino-tips-tricks> (anglais)

Sources

- Sauf mention contraire,
 - Les images proviennent du site arduino.cc, de Wikipédia , des datasheets des composants ou ont été réalisée par l'auteur
 - Les informations sur la programmation proviennent du site arduino.cc, de l'aide de « l'IDE » ou des datasheets des composants.

Merci pour votre attention

- Questions ?
- Remarques ?
- Commentaires ?