

Tutoriel numéro 2 : Câblage du buzzer Retrouvez d'autres tutoriels sur http://vidirob.yannclement.com

But:

Câbler un buzzer afin que le robot émette des sons.

Matériels nécessaires :

- buzzer (fourni);



- platine de prototypage (fournie);



- fils de prototypage (fournis).

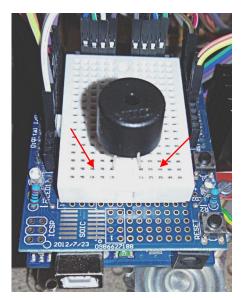


Remarque:

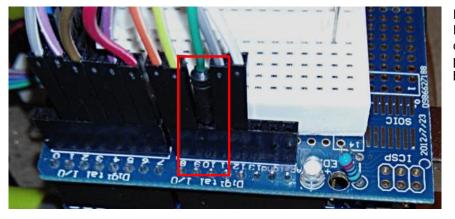
Si vous ne savez pas câbler sur une platine de prototypage, voir le tutoriel 1.

Câblage:

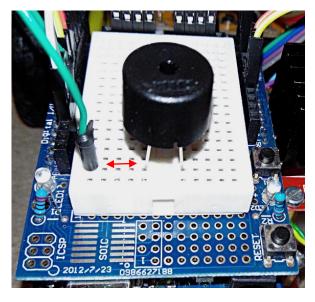
Un buzzer n'a pas de polarités, il suffit de relier la broche D10 de l'Arduino à l'une de ses pattes et l'autre à la broche GND de l'Arduino.



Etape 1 : Insérez le buzzer de cette façon en prenant soin de repérer les deux rangés de trous de la platine utilisées par les broches.

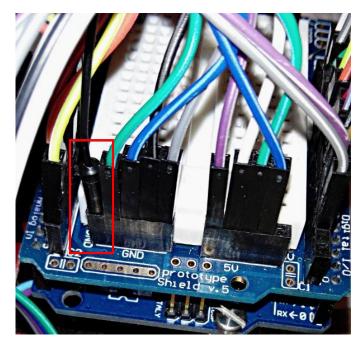


Etape 2 : Prendre l'un des fils les plus courts de votre lot de fils de prototypage et insérez-le dans la broche D10 de l'Arduino.

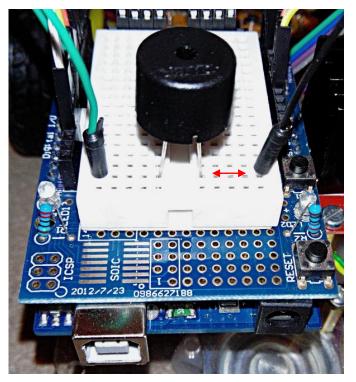


Etape 3:

Pour relier D10 à l'une des pattes du buzzer, insérez l'autre bout du fil à l'extrémité d'une des rangé de trous où est inséré le buzzer.



Etape 4 : Prendre un second fil court de votre lot de fils de prototypage et insérez-le dans la broche GND de l'Arduino.



Etape 5 : Insérez l'autre coté du fil au bout de la seconde rangée de trous de la platine pour se connecter à la seconde patte du buzzer.

Votre montage est terminé.

Tests:

Le firmware du robot étant déjà prévu pour l'utilisation du buzzer, si votre câblage est correct, vous devriez entendre un son à chaque fois que le robot détecte de la lumière.