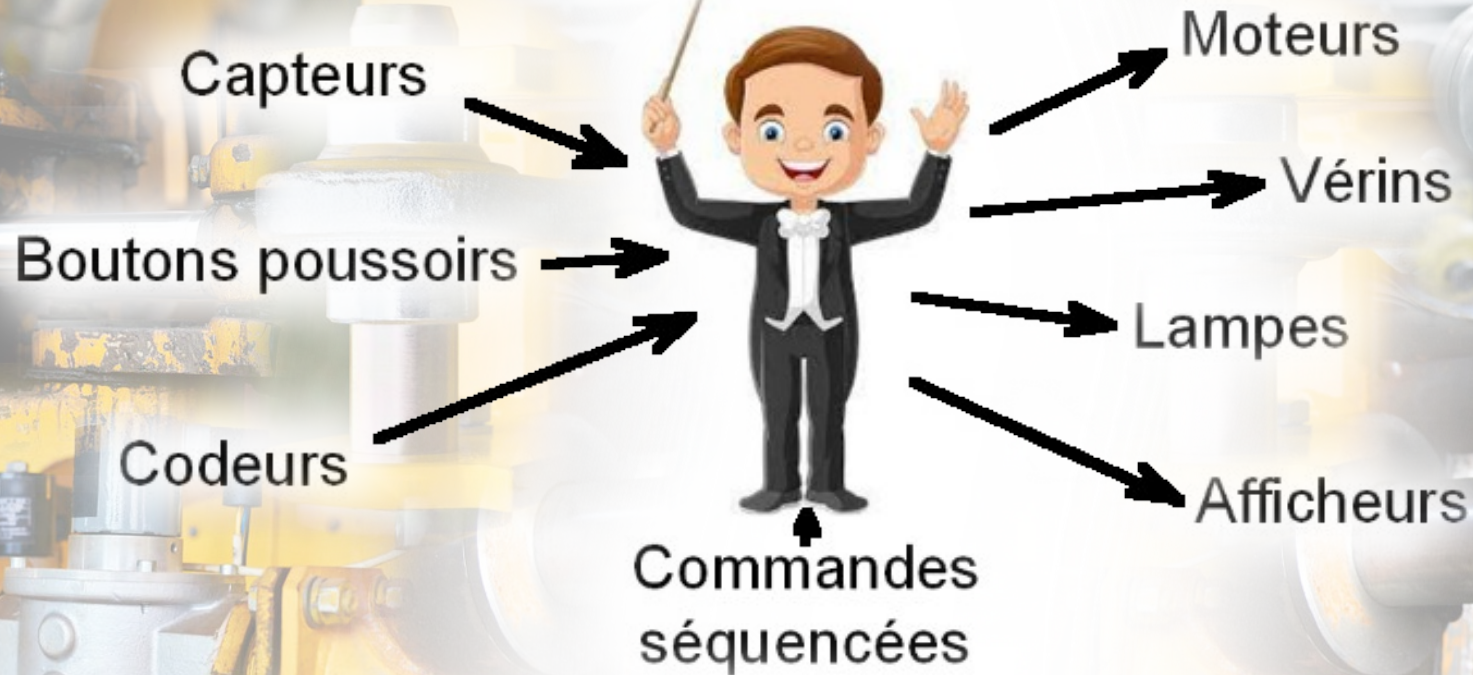


Arduino - premier contact (suite)



Sommaire

- Introduction
- 1 – Microprocesseur versus microcontrôleur
- 2 - Arduino, qu'est-ce que c'est ?
- 3 – L'interface de programmation, le C++
- 4 – Le bouton poussoir, la LED, l'afficheur 7 segments
- 5 – Le bus I2C, l'afficheur texte
- 6 – Le bus SPI, les entrées analogiques, le potentiomètre, quelques capteurs analogiques
- 7 – Le pont en H, le relais, l'opto-triac, l'alimentation 12V indépendante
- 8 – Le moteur pas à pas
- 9 – les sorties PWM, le servo de type modélisme
- 10 – Le moteur à courant continu, le moteur brushless
- 11 – Les interruptions, le codeur incrémental
- 12 – Mesure de distance avec un capteur à ultrasons
- 13 – Communication entre deux microcontrôleurs par le bus I2C, la liaison série
- 14 – L'heure et la date avec un module I2C spécialisé
- 15 – Des petits circuits électroniques sympas : portes logiques, bascule
- 16 – Le GPS
- 17 – Lecteur de cartes SD / micro SD
- 18 – Liaison radio entre deux microcontrôleurs
- 19 – Conception de PCB (Printed Circuit Board)

• Information préliminaire

- Cette présentation est accessible via le site idrolik.com
 - rubrique [documentation](#)
- Elle sera mise à jour sur le site au fur et à mesure qu'elle évoluera
- De cette manière, vous aurez accès aux exemples de programmes pour vérifier que ça marche

- **Fin de la troisième partie**