

Guide de mise en marche du module LK-tilt (35446)

Présentation :

Le module tilt compatible Linker est un détecteur d'inclinaison permettant de commuter une sortie digitale en fonction de l'inclinaison.

Le module change d'état lorsqu'il est incliné légèrement et revient dans sa position initiale lorsqu'on l'incline légèrement dans l'autre sens.

Il se raccorde sur une entrée logique d'une carte à microcontrôleur avec un cordon non inclus via:

- le shield 35420 pour une carte Arduino ou compatible
- le shield 35421 pour une carte Raspberry B+, 2 et 3

Interface: compatible Linker

Alimentation: 3,3 à 5 Vcc

Brochage: Gnd, Vcc, NC et Out

Haute sensibilité

Dimensions: 20 x 20 x 11 mm

Exemple de code Arduino:

```
int ledPin = 13;
int switchPin = 7;
int val = 0;
void setup()
{
  pinMode(ledPin,OUTPUT);
  pinMode(switchPin,INPUT);
}
void loop()
{
  val = digitalRead(switchPin);
  if (HIGH == val) digitalWrite(ledPin,HIGH);
  else digitalWrite(ledPin,LOW);
}
```

Exemple de code Raspberry:

```
import RPi.GPIO as GPIO

#Initialisation LED sur la broche 4 et le capteur sur la broche 15
led = 4
tilt = 15

GPIO.setwarnings(False)
GPIO.setmode(GPIO.BCM)
GPIO.setup(led, GPIO.OUT)
GPIO.setup(tilt, GPIO.IN, pull_up_down = GPIO.PUD_UP)

while True:
    if GPIO.input(tilt) == GPIO.HIGH:
        GPIO.output(led, True)
    else:
        GPIO.output(led, False)
```

GO TRONIC

ROBOTIQUE ET COMPOSANTS ÉLECTRONIQUES

Si vous rencontrez des problèmes, merci de nous contacter par courriel à :

sav@gotronic.fr