

Code Arduino à téléverser dans l'Arduino pour le moteur Bipolaire:

```
#include <Stepper.h>

const int stepsPerRevolution = 200;
const int speed_control = A0; // change this to fit the number of steps per revolution
// for your motor

// initialize the stepper library on pins 8 through 11:
Stepper myStepper(stepsPerRevolution, 8, 9, 10, 11);

int stepCount = 0; // number of steps the motor has taken

void setup() {
  // nothing to do inside the setup
}

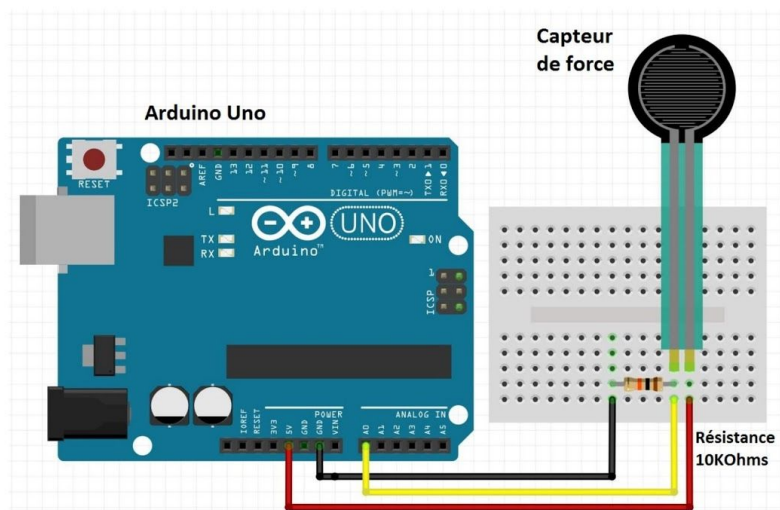
void loop() {
  // read the sensor value:
  int sensorReading = analogRead(A0);
  // map it to a range from 0 to 100:
  int motorSpeed = map(sensorReading, 0, 1023, 0, 100);
  // set the motor speed:
  if (motorSpeed > 0) {
    myStepper.setSpeed(motorSpeed);
    // step 1/100 of a revolution:
    myStepper.step(stepsPerRevolution / 100);
  }
}
```

Utilisation du Capteur de force

Matériel utilisé:

- Capteur de force
- Arduino
- Résistance 100Ohm
- Breadboard

Montage du circuit:



Code à téléverser dans l'Arduino pour le capteur de force:

```
// the setup routine runs once when you press reset:  
void setup() {  
  // initialize serial communication at 9600 bits per second:  
  Serial.begin(9500);  
}
```

```
// the loop routine runs over and over again forever:  
void loop() {  
  // read the input on analog pin 0:  
  int sensorValue = analogRead(A0);  
  // print out the value you read:  
  Serial.println(sensorValue);  
  delay(1);    // delay in between reads for stability  
}
```

Pour lire la force exercé sur le capteur de force, il faut aller dans Outils > Traceur de série

