Capteur de proximité FC51

1 – Présentation

Le capteur de proximité FC51 permet de détecter la présence d'un objet.

La détection se fait sans contact.

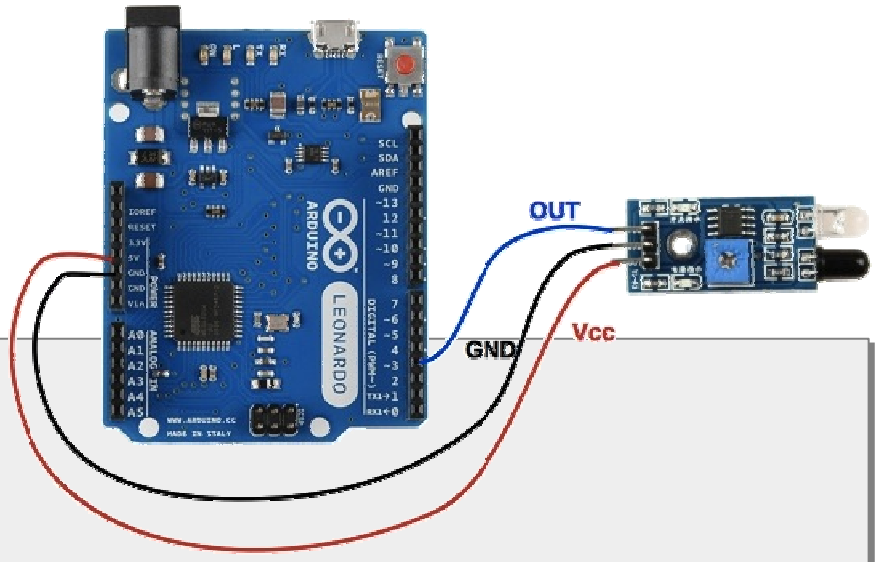
Il est insensible à la luminosité ambiante.

Il est composé d'un émetteur et d'un récepteur infrarouge et a un fonctionnement de type « reflex ».

voir http://philippe.berger2.free.fr/automatique/cours/cpt/les_capteurs.htm).

Le capteur est équipé d'une vis qui permet de régler la distance de détection.

2 – Câblage et programme Arduino




```
int sortie=13;
int capteur=3;
int detection;

void setup() {
  pinMode(sortie,OUTPUT); // broche "sortie" (13) en SORTIE
  pinMode(capteur,INPUT); // broche "capteur" (3) en ENTREE
}

void loop() {
  detection=digitalRead(capteur); // on lit la broche capteur
  // la sortie OUT du capteur est active sur niveau bas
  while (detection==0) { // objet détecté = niveau 0 sur OUT capteur
    detection=digitalRead(capteur);
    digitalWrite(sortie,1); // on commande la sortie 13 (diode L sur la carte)
  }
  digitalWrite(sortie,0); // on éteint L dès qu'il n'y a plus detection

}
```

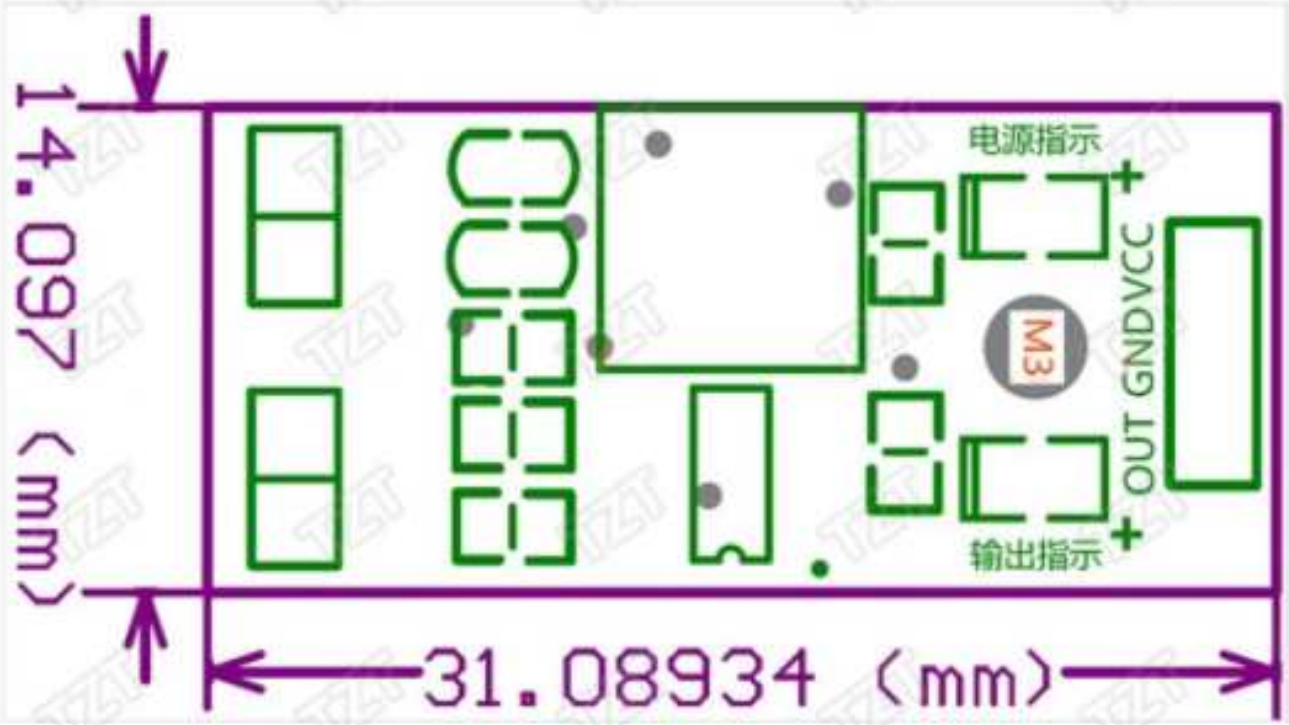
PRODUCT INFORMATION

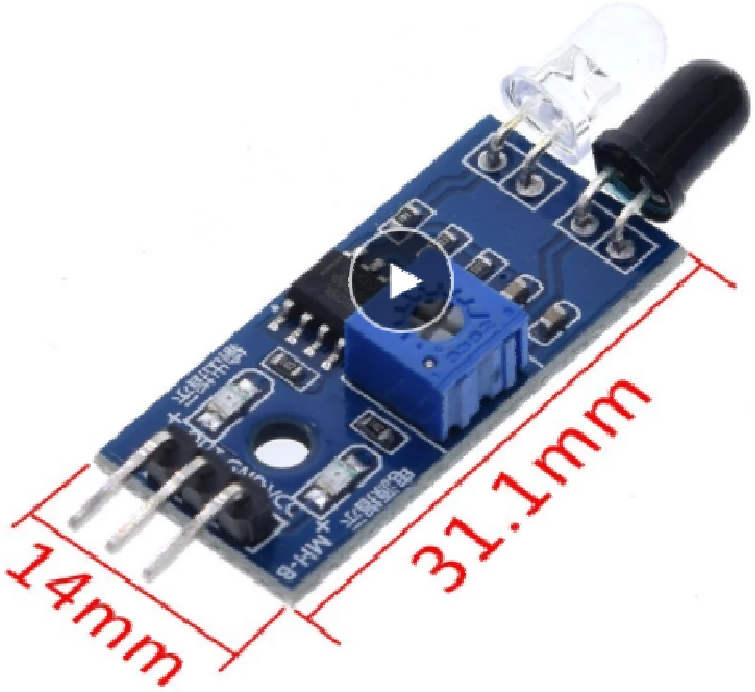
LET YOU HAVE A CLEARER UNDETSTANDING OF THE PRODUCT INFORMATION

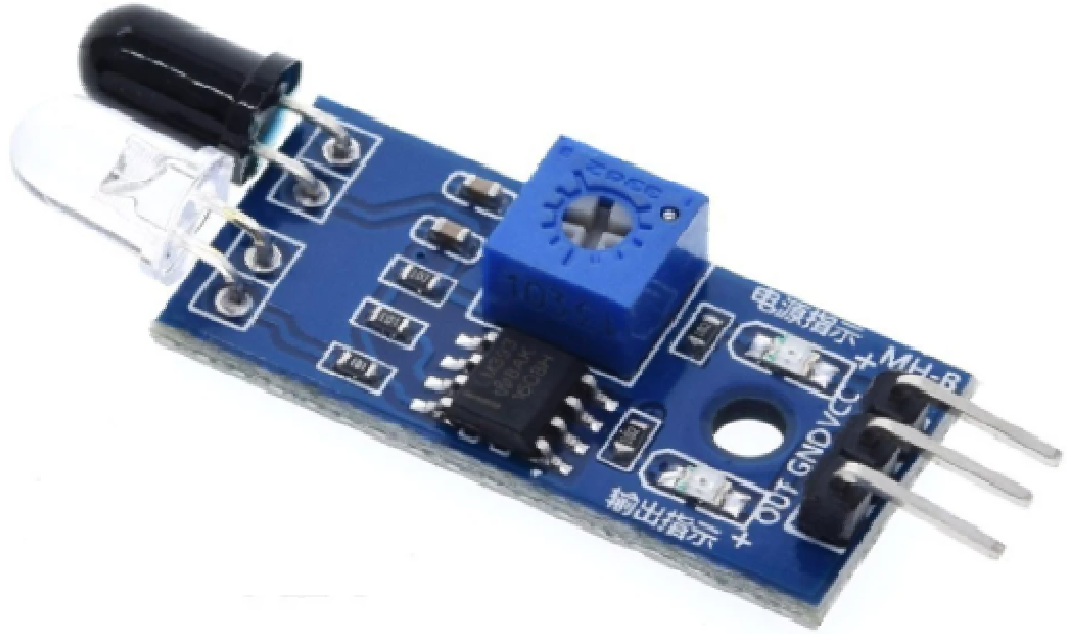
Product parameters:

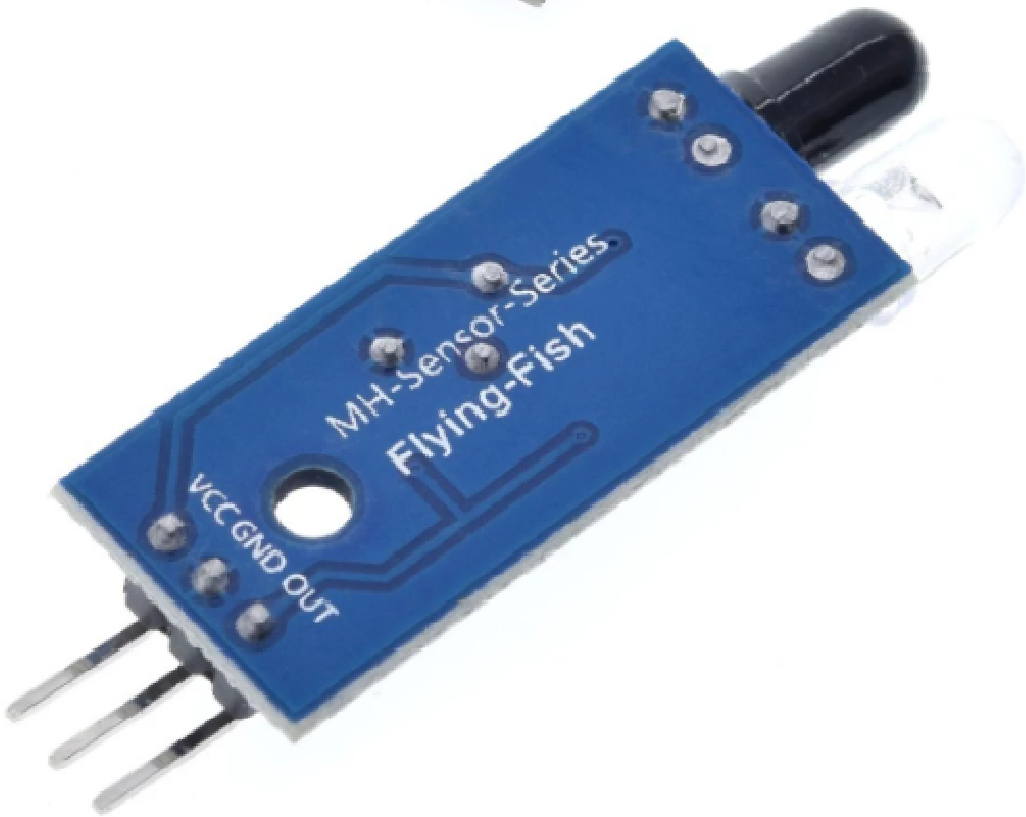
Product name: infrared obstacle avoidance module (from 2 to 30 cm adjustable)
Product size: 45.50 mm X45.50 mm X8.50 mm (length x width x height)
Yan color: blue product weight: 3.42 g (including packaging)
Package is installed, a single module electrostatic bag packing materials:
FR4 + electronic components

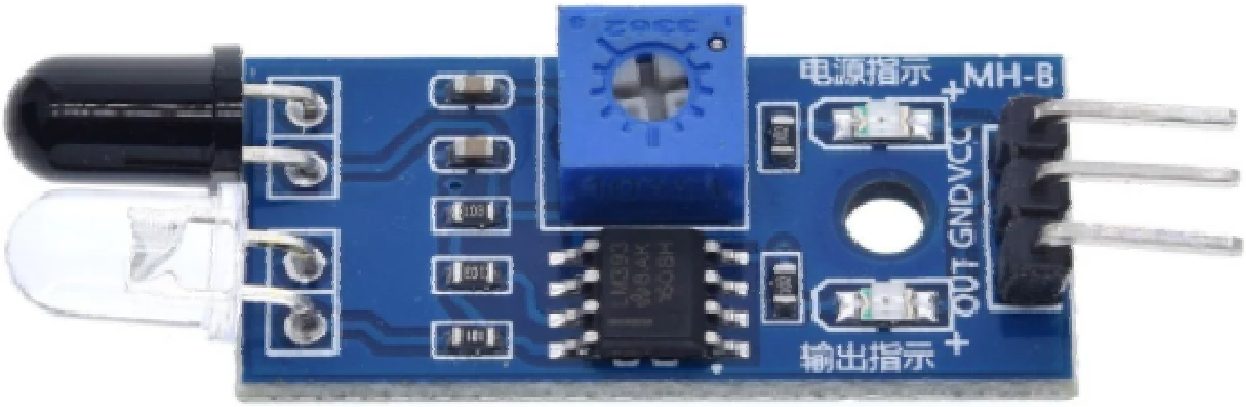
Product size:






电源指示
MH-B
OUT GNDVCC
输出指示


MH-Sensor-Series
Flying-Fish
VCC GND OUT


电源指示
MH-B
OUT GNDVCC
输出指示