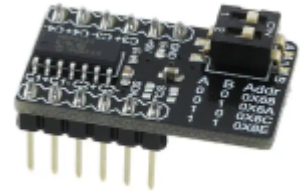




Convertisseur analogique numérique

[Mise à jour le 3/2/2020]



MCP3424

- *Source* : [wiki](#)

Le module DFR0316 est un module de conversion de données à circuit MCP3424 **18-Bit ADC-4 Channel**

- *Distributeur* : [Mouser](#)
- *Caractéristiques*
 - Alimentation: 2,7 à 5,5 Vcc
 - Consommation en standby: 300 nA sous 5 Vcc
 - Gain programmable PGA: x1, x2, x4 ou x8
 - Plage de mesure différentielle: de -2,048/Gain à +2,048/Gain (par exemple de -0,512 à +0,512 V pour un gain de 4)
 - Résolution programmable: 12, 14, 16 ou 18 bits
 - Vitesse: 240, 60, 15 ou 3,75 mesures/seconde
 - Erreur gain: 0,05 % (gain = 1 sous 18 bits)
 - Erreur offset: 15 μ V (gain = 1 sous 18 bits)
 - Interface série I2C: **SLA** = 0X68, 0X6A, 0X6C ou 0X6E (sélectionnable par dip-switch)
 - Référence de tension interne: 2,048 Vcc $\pm$ 0,05%
 - T° de service: -40 à +125 °C
 - Dimensions: 27 x 16 x 12 mm



- **Présentation** du circuit sur [Github](#)
- *Documentation* : [pdf à télécharger](#)

- **Programmation d'une carte Arduino Uno R3** 

- Bibliothèques à installer dans l'IDE : **MCP342x**

- Sources sur [Github](#)

MCP342x

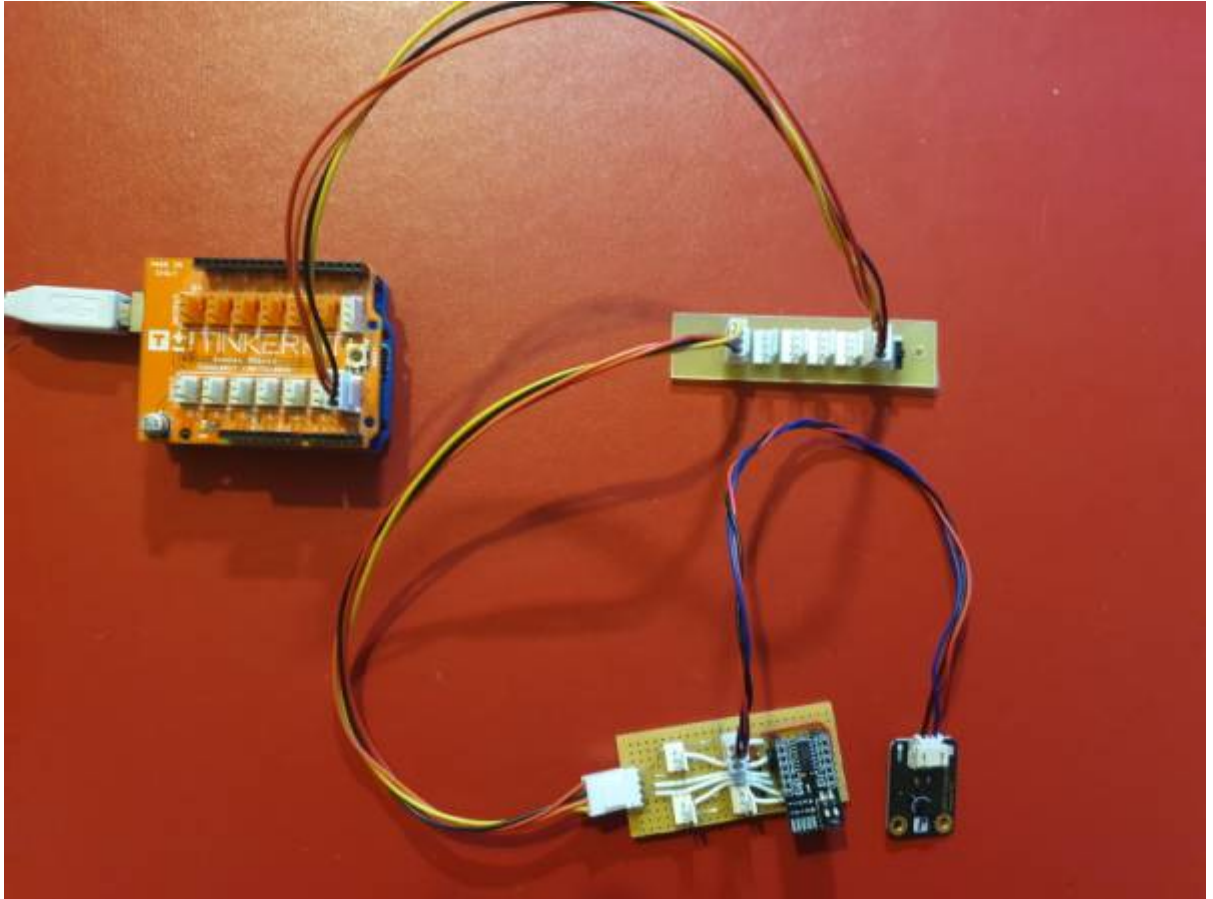
by Steve Marple

Library to support Microchip ADC342x analogue to digital converters. Supports Microchip

MCP3422/MCP3423/MCP3424/MCP3426/MCP3427/MCP3428 analogue to digital converters. Can autoprobe to find device address on the I2C bus. The library can use the I2C GeneralCallConversion command to instruct multiple devices to sample simultaneously. GNU LGPL v2.1.

[More info](#)

- Connexion à un shield [Tinkerkit v2](#) monté sur une Arduino Uno



- Un premier exemple pour tester le circuit



*.cpp

```
// Connexion à un capteur de température LM35

#include <Wire.h>
#include <MCP342x.h>

// 0x68 est l'adresse par défaut des circuits MCP342x
uint8_t address = 0x68;
// Création de l'objet adc
MCP342x adc = MCP342x(address);

void setup(void)
{
```

```

// Initialisation de la console
Serial.begin(9600);
// Initialisation du bus I2C
Wire.begin();

// Enable power for MCP342x (needed for FL100 shield only)
//pinMode(9, OUTPUT);
//digitalWrite(9, HIGH);

// Reset du circuit
MCP342x::generalCallReset();
delay(1); // MC342x nécessite 300us pour se paramétrer, on attend
1ms

// Vérification de la présence du MCP342x
Wire.requestFrom(address, (uint8_t)1);
if (!Wire.available())
{
    Serial.print("Pas de circuit à cette adresse ");
    Serial.println(address, HEX);
    while (1)
        ;
}
}

void loop(void)
{
    long value = 0, tension_mV = 0;
    int gain, resolution;
    MCP342x::Config status;
    // -----
    -----
    // Déclenchement d'une conversion. La méthode convertAndRead()
    attend la fin de la conversion
    // On passe les paramètres suivants à la fonction dans l'ordre :
    // - canal : channel1, channel2, channel3 ou channel4 pour un
MCP3424
    // - type de conversions : oneshot ou continous
    // - résolution : resolution12, resolution14, resolution16 ou
resolution18
    // - gain : gain1, gain2, gain4 ou gain8
    // timeout = temps accordé à la transaction en ms (1000000 dans cet
exemple !)
    // A l'issue de la conversion
    // - value = gain * (2^résolution/2^12) * tension du canal
sélectionné en mv
    // - status identifie la valeur du gain et de la résolution
    // | gain | résolution | status |
    // | 1 | 12bits | 0 |
    // | 2 | 12 | 1 |
    // | 4 | 12 | 2 |

```

```
// | 8 | 12 | 3 |  
// | 1 | 14bits | 4 |  
// etc.  
// | 1 | 16bits | 8 |  
// etc.  
// | 1 | 18bits | 12 |  
// etc.  
// -----  
-----  
  
// Conserver la valeur des trois derniers paramètres  
uint8_t err = adc.convertAndRead(MCP342x::channel1,  
MCP342x::oneShot,  
MCP342x::resolution12,  
MCP342x::gain4,  
1000000, value, status);  
  
if (err)  
{  
    Serial.print("Erreur de conversion : ");  
    Serial.println(err);  
}  
else  
{  
    switch (status)  
    {  
        case 2:  
            gain = 4;  
            resolution = 12;  
            break;  
        case 6:  
            gain = 4;  
            resolution = 14;  
            break;  
        case 10:  
            gain = 4;  
            resolution = 16;  
            break;  
        case 14:  
            gain = 4;  
            resolution = 18;  
            break;  
    }  
    Serial.print("value = ");  
    Serial.println(value);  
    Serial.print("Tension sur le canal 1 : ");  
    tension_mV = value / (gain * pow(2, resolution - 12));  
    Serial.print(tension_mV);  
    Serial.println("mV");  
    Serial.print("Temperature mesuree par le LM35 : ");  
    Serial.print(tension_mV / 10.0);  
    Serial.println("C");  
}
```

```
delay(1000);  
}
```



Le projet pour l'IDE VSCode de l'exemple ci-dessus est téléchargeable [ici](#)

From:

<https://webge.fr/dokuwiki/> - **WEBGE Wikis**

Permanent link:

<https://webge.fr/dokuwiki/doku.php?id=materiels:can:mcp3424&rev=1714919033>

Last update: **2024/05/05 16:23**

