## Test d'un ancien Cadran Téléphone avec un Arduino UNO

http://jacques.reumont.free.fr

Jacques.reumont@orange.fr

Février 2025

## Principe :

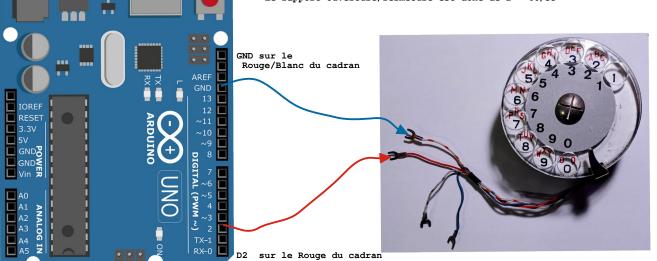
Le cadran d'appel téléphonique est un dispositif qui envoie des impulsions d'ouverture de contact en série.

Le chiffre 1 correspond à une impulsion jusqu'au chiffre 0 pour 10 impulsions.

La fréquence est de 10 impulsions par seconde, ce qui équivaut à une fréquence de 10 Hz.

La durée d'une impulsion est donc de 100 millisecondes, avec environ 66 ms pour ouvrir le contact et 33 ms pour le fermer.

Le rapport ouverture/fermeture est donc de 2 = 66/33



```
Test_Cadran_Telephone.ino
                //*** Déclaration des variables globales ***

byte chiffre_Cadran = 0 ; // nombre de pinPulse lors du retour de la rotation du cadran

boolean m_Pulse = 0 ; // Mémoire pinPulse niveau haut/bas du cadran
               unsigned long time_now = 0 ; // pour la tempo
int tempoOK = 300 ; // tempo fin des pulses du cadran
int tempoKO = 1000 ; // tempo cadran absent
boolean m_OK = 0 ; // Mémoire ok du numéro
                   Serial.begin(9600);
Serial.println(VERSION);
 Moniteur série x Sortie
Test_Cadran_Telephone J.R
12 -> OK Chiffre: 2
123 -> OK Chiffre: 3
1234 -> OK Chiffre: 4
12345 -> OK Chiffre: 5
1234567 -> OK Chiffre: 7
12345678 -> OK Chiffre: 8
123456789 -> OK Chiffre: 9
12345678910 -> OK Chiffre: 0
```

Ici, le code dans l'Arduino Uno compte les impulsions d'ouverture du contact et il les affichera sur le Moniteur série de Arduino IDE en 9600 bit/s

Le code disponible en téléchargement sur : http://jacques.reumont.free.fr/Arduino/Test\_Cadran\_Telephone.zip

```
/* Test Cadran Telephone jacques.reumont@orange.fr
                                                          http://jacques.reumont.free.fr
                                   _| |_| \_
*/
#define VERSION "Test_Cadran_Telephone J.R" // Version Février 2025
#define pinPulse 2
                             // pin Entrée fil Rouge pulse du Cadran (contact NF du cadran)
                             // le fil Rouge/blanc du Cadran au GND de l'arduino
#define pinLed 13
                             // pin pinLed sur la carte arduino
//*** Déclaration des variables globales ***
byte chiffre Cadran = 0;
                             // nombre de pinPulse lors du retour de la rotation du cadran
boolean m Pulse = 0;
                             // Mémoire pinPulse niveau haut/bas du cadran
unsigned long time now = 0; // pour la tempo
                          // tempo fin des pulses du cadran
int tempoOK = 300;
int tempoKO = 1000;
                             // tempo cadran absent
boolean m_OK = 0;
                              // Mémoire ok du numéro
      SETUP
void setup(){
  Serial.begin(9600);
                                    // Vitesse du terminal série USB pour info sur la console
  Serial.println(VERSION);
                                     // Info version sur le terminal série USB vitesse 9600
  pinMode(pinPulse, INPUT_PULLUP); // pin en entrée: Pulse du cadran du Téléphone
  pinMode(pinLed, OUTPUT);
                                    // pin Sortie Led de l'Arduino , info présence du cadran
//
      LOOP
void loop() {
  // Comptage des Pulses du cadran: contact ouvert = 66ms ; contact fermé = 33ms
  // si le contact du cadran est fermé (au repos) maxi 33ms
  if (!digitalRead(pinPulse) && !m_Pulse ) {delay(10); } // anti-rebond des Pulses du cadran
  if (!digitalRead(pinPulse) && !m Pulse ) {
     // visu du défilement du n° pour le reglage du contact du cadran
     if (chiffre_Cadran){Serial.print(chiffre_Cadran);}
     m Pulse=1;
     digitalWrite(pinLed, 1);
     delay(15);
  }
  // si le contact du cadran est ouvert ou non connecté maxi 66ms
  if (digitalRead(pinPulse) && m_Pulse ) {delay(10); }
                                                        // anti-rebond du cadran
  if (digitalRead(pinPulse) && m_Pulse ) {
     time_now = millis(); // raz de la tempo
     m_Pulse = 0;
     m_OK = 1;
     chiffre_Cadran++;
     digitalWrite(pinLed, 0);
     delay(30);
  }
  // résultat KO
  if(digitalRead(pinPulse) && m_OK && (millis() - time_now) > tempoKO){
     Serial.println(" ?");
     chiffre Cadran = 0;
     m OK = 0;
  }
  // résultat OK
  if(!digitalRead(pinPulse) && m OK && (millis() - time now) > tempoOK){
     m OK = 0;
     Serial.print(" -> OK Chiffre: ");
     Serial.println(chiffre_Cadran%10);
     chiffre_Cadran = 0;
  }
}
        FIN
```