

ROBOTIQUE

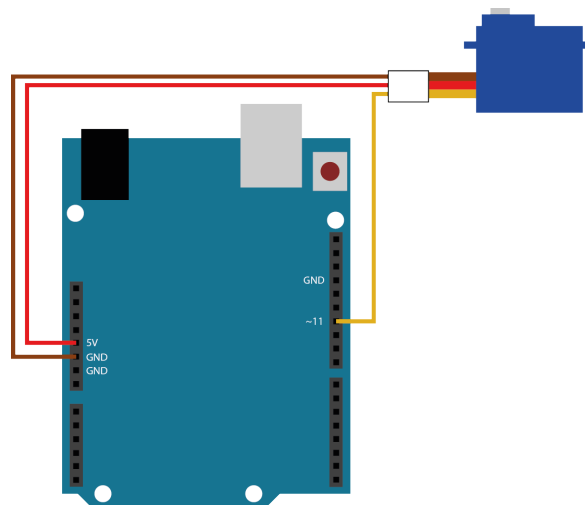
LE SERVOMOTEUR



Contrôler un servomoteur.

Première étape: Le montage.

Relie le **câble orange** (le pilote) de ton **servomoteur** à la broche **11**.
Branche le **câble rouge** (l'alimentation) à la broche **5V**.
Relie le **câble marron** (la masse) le **câble sombre**, à la broche **GND**.



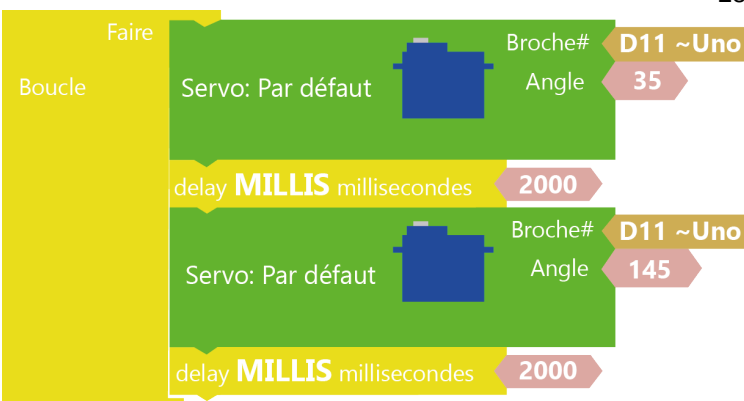
Deuxième étape : Écrire le programme informatique.

Fais bouger le servomoteur.

De quel menus d'ardublock vas-tu avoir besoin ?

Contrôle

Generic Hardware



Le programme se répète en **boucle**.

Le servomoteur, branché à la broche **D11**, est à un **angle de 35°**,

pendant **2 000 millisecondes**.

Le servomoteur, branché à la broche **D11**, est à un **angle de 145°**,

pendant **2 000 millisecondes**.

Branche ta carte arduino à l'ordinateur grâce au câble USB.
Clique sur **Téléverser**.

Troisième étape: Les défis.

1- Le programme se répète en **boucle**.

Le servomoteur, branché à la broche **D11**,
est à un **angle de 0°**,
pendant **2 000 millisecondes**.

Le servomoteur, branché à la broche **D11**,
est à un **angle de 90°**,
pendant **2 000 millisecondes**.

2- Branche le servomoteur sur la broche **4**.

Le programme se répète en **boucle**.

Le servomoteur, branché à la broche **D4**,
est à un **angle de 0°**,
pendant **3 000 millisecondes**.

Le servomoteur, branché à la broche **D4**,
est à un **angle de 180°**,
pendant **2 000 millisecondes**.

3- Le programme se répète en **boucle**.

Le servomoteur, branché à la broche **D4**,
va de l'**angle 0°** à l'**angle 90°**,
en s'arrêtant tout les 10° pendant 500 millisecondes.