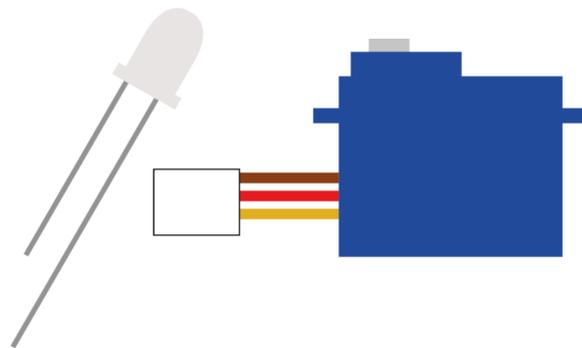


ROBOTIQUE

LE SERVOMOTEUR



Contrôler un servomoteur et une DEL.

Première étape: Le montage.

Relie le **câble orange** de ton **servomoteur** à la **broche 6**.

Relie le **câble rouge** au **5V**.

Branche **la masse**, le **câble sombre**, sur le **GND**.

Branche **la patte la plus longue** de ta DEL sur la **broche 8**.

Relie **la patte la plus courte** de ta DEL à une patte de la **résistance** et l'autre patte au **GND**.

Deuxième étape : Écrire le programme informatique.

Fais bouger le bras du servomoteur d'un point A à un point B en allumant ta DEL dès que le servo est sur un de ces points.

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

Contrôle

Generic Hardware

Broches

Le programme se répète en **boucle**.

Le servomoteur, branché à la broche **D6**,
est à un **angle de 90°**.

La DEL, branchée à la broche **D8**,
s'allume,
pendant **1 seconde**.

La DEL, branchée à la sortie **D8**,
s'éteigne,
pendant **1 seconde**.

Le servomoteur, branché à la broche **D6**,
est à un **angle de 180°**.

La DEL, branchée à la broche **D8**,
s'allume,
pendant **1 seconde**.

La DEL, branchée à la sortie **D8**,
s'éteigne,
pendant **1 seconde**.

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

Troisième étape: Les défis.

1- Allume la DEL quand le servomoteur est sur l'angle 0° et éteins la lorsque le servomoteur est à un angle de 90° . Ensuite, allume la à nouveau lorsque le servomoteur est à un angle de 135° , pour enfin la re-éteindre au moment où le servomoteur est à un angle de 90° .