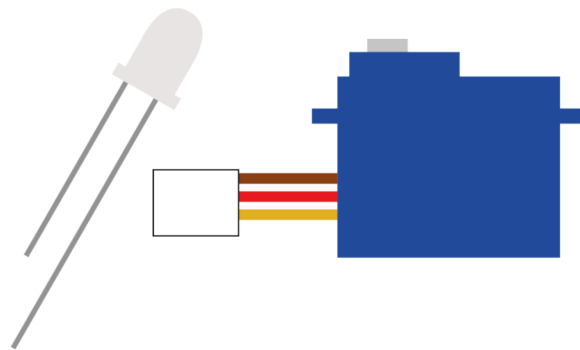


Objets Animés

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**.

Relie **la patte la plus longue** de ta DEL à la **broche 8** avec un fil de connexion.

Branche **la patte la plus courte** de ta DEL à une patte de la **résistance** et relie l'autre patte de la **résistance** à la broche **GND** (la masse) avec un autre fil de connexion.

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 servomoteur est sur un de ces points.

De quels 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'éteint,

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'éteint,

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 ré-éteindre au moment où le servomoteur est à un angle de 90° .