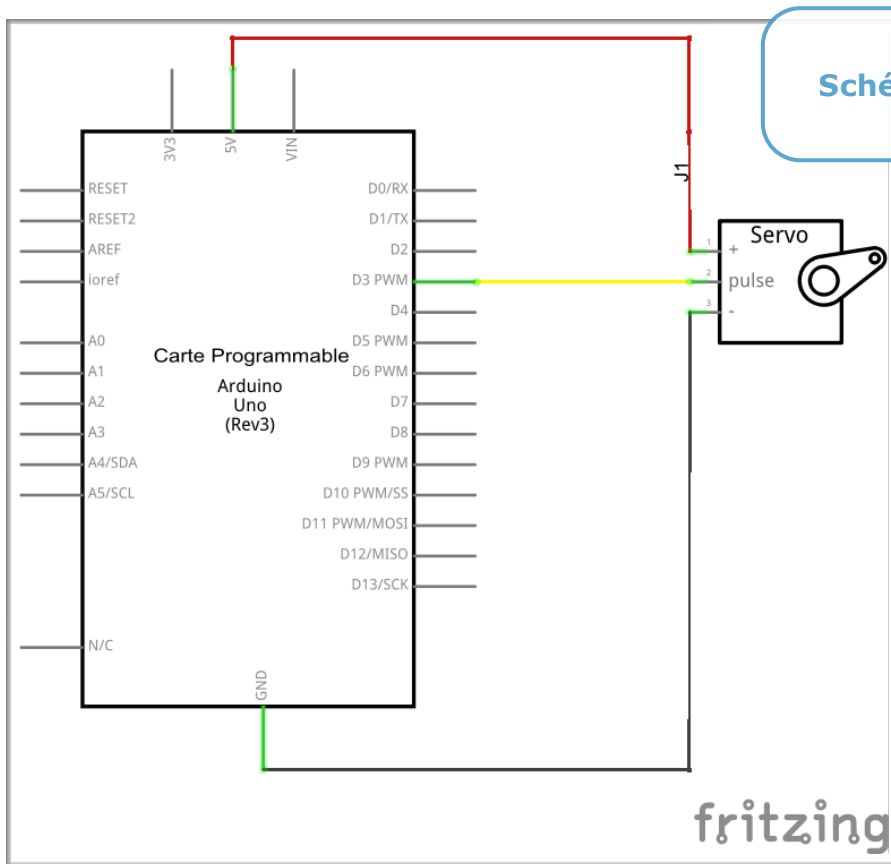




CABLAGE

Un servomoteur est relié sur le port 3 (le port 3 devient alors une sortie).



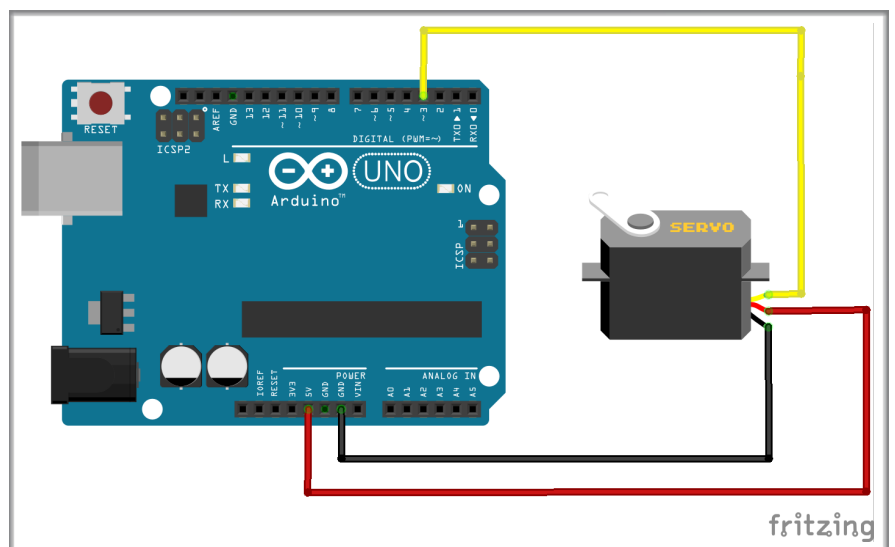
La broche "Pulse" du servomoteur doit être relié à un port marqué "~" de l'arduino.

Implantation et Câblage des composants

fil rouge relié à la broche 5V.

fil noir relié à la broche GND.

fil jaune relié au port n°3



PROGRAMMATION

OÙ SE TROUVE LA
COMMANDE SERVO
?



ARDUBLOCK

La position du servomoteur bascule de 0° à 90 ° toutes les 3 secondes, en boucle...



ARDUINO IDE

```
Fichier  
servo_01  
1 #include <Servo.h>  
2  
3 Servo servo_pin_3;  
4  
5 void setup()  
6 {  
7   servo_pin_3.attach(3);  
8 }  
9  
10 void loop()  
11 {  
12   servo_pin_3.write( 0 );  
13   delay( 3000 );  
14   servo_pin_3.write( 90 );  
15   delay( 3000 );  
16 }  
17  
18
```