

ce câblage nécessite un adaptateur servo/grove. Voir dans le catalogur de chez duinoedu.

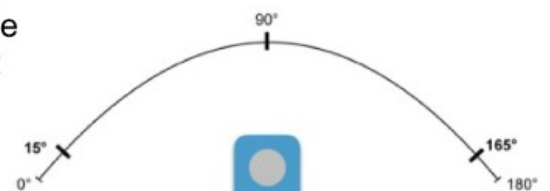


Définir l'angle du servo-moteur de la broche **D2** à **0** ° vitesse **100**

Ce bloc pilote un **servo-moteur angulaire** sur une sortie PWM de la broche D2 correspondant au connecteur D2 du shield Arduino Grove.

Ce bloc pilote la rotation angulaire d'un servo-moteur avec une consigne de 0 à 180. Cette consigne correspond à l'angle en degré.

Le paramètre « vitesse » permet le réglage la vitesse de déplacement de 0 à 100 (100 étant la vitesse maximum).



Amplitude angulaire théorique : 0° à 180°
Amplitude angulaire réelle : 15° à 165°

Définir l'angle du servo-moteur de la broche **D2** à **0** ° vitesse **100**