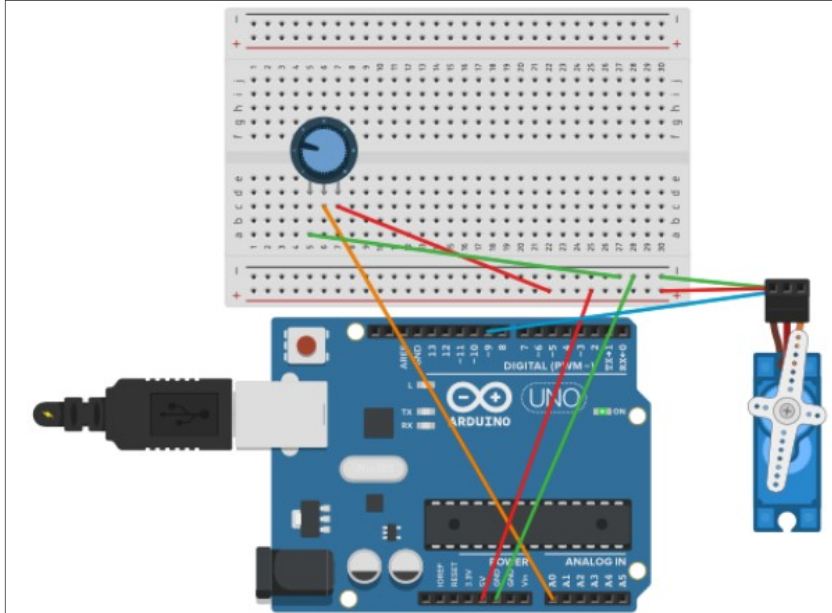


TP 5 - SERVOMOTEUR ET POTENTIOMETRE : Programmer un servomoteur



Servomoteur avec potentiomètre - PERENNES Philippe

Nom	Quantité	Composant
U1	1	Arduino Uno R3
SERVO1	1	Micro Servo
Rpot1	1	250 kΩ, Potentiomètre

<https://www.tinkercad.com/things/f4LYN2dDtc7-servomoteur-avec-potentiometre-perennes-philippe/editel?sharecode=ySbH1m6L88WjzmZLSE4ME4f1v9XvsxHiEOvGSkiZJGk>

```

1 #include <Servo.h>
2
3 int angle = 0;
4
5 Servo servo_9;
6
7 int counter;
8
9 void setup()
10 {
11   pinMode(A0, INPUT);
12   servo_9.attach(9);
13
14   Serial.begin(9600);
15
16 }
17
18 void loop()
19 {
20   for (counter = 0; counter < 100; ++counter) {
21     angle = analogRead(A0);
22     angle += (angle / 6);
23     servo_9.write(angle);
24     Serial.println(angle);
25     delay(500); // Wait for 500 millisecond(s)
26   }
27 }

```

A
M
O
N
O
L
I
B
R
A
I
R
E
O
U
V
R
I
E
D
E
L
A
B
I
O
T
E
C
H
N
O
L
O
G
I
E
D
U
C
A
T
I
V
E
D
E
L
A
B
O
R
A
I
R
E
D
E
L
I
N
S
T
I
T
U
T
I
O
N
N
A
T
I
O
N
N
E
L
E
P
A
S
I
M
P
R
I
M
E
R