

Utiliser un Servo Moteur avec l'Arduino

Matériels :

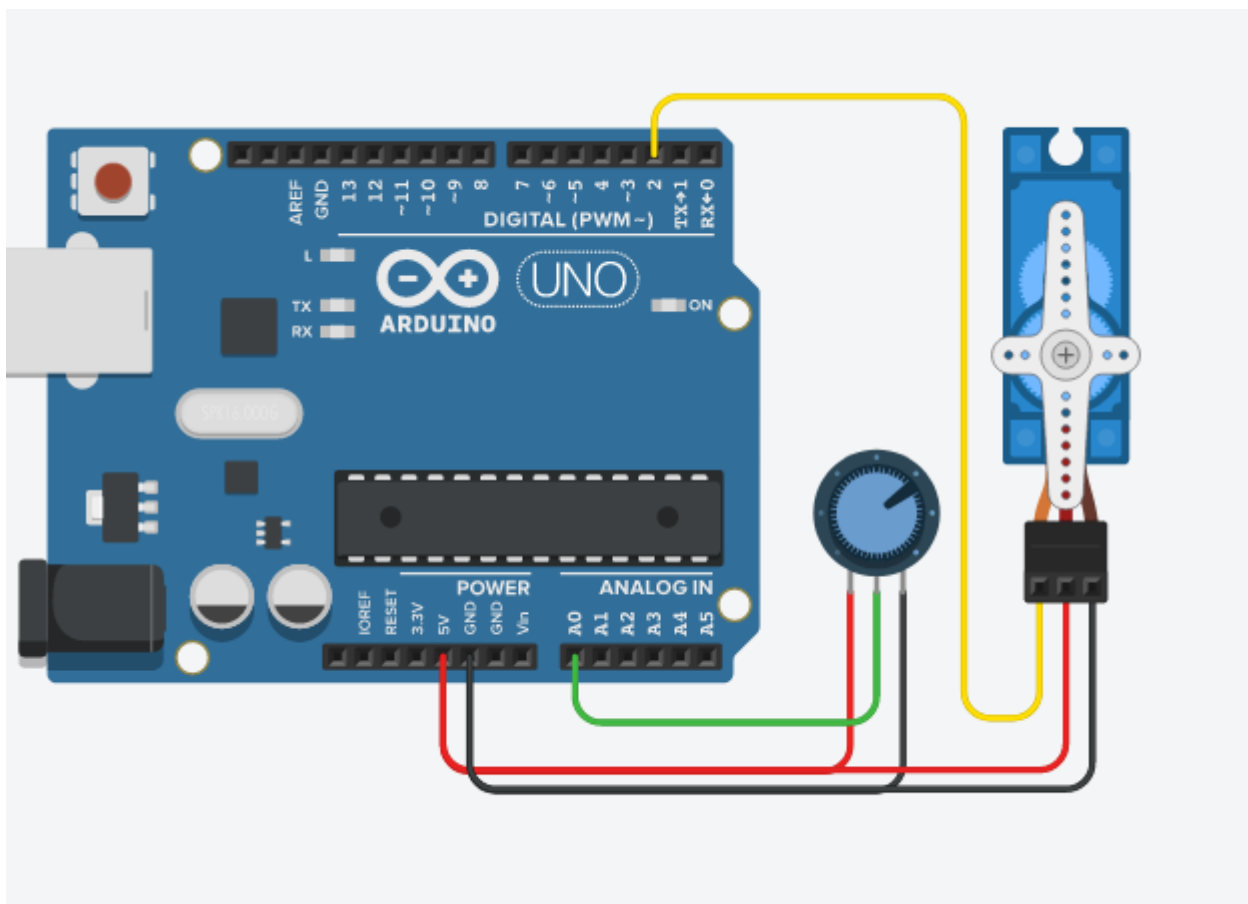
- 1 arduino UNO
- 1 Servo-Moteur
- 1 Potentiometre
- 1 Breadboard , fils de liaison

Fonctionnement normal

On va positionner le [servo moteur](#) en fonction de la position du potentiomètre . Avec un angle entre 0° et 180°

Utiliser la librairie [Servo.h](#)

Montage à Réaliser :



Le programme servo.ino des indices : le servo avec un potentiomètre

```
/*-----*/
// remplacer les caractères « - » par les bonnes valeurs
/*-----*/
#include <-----.h>

Servo monservo; // Création de l'objet servo

int potpin = - ; // Broche pour connecter le potentiomètre
int val; // Variable pour la valeur de lecture du potentiomètre

void setup() {
  ----- .attach(-); // Attache l'objet servo à la broche de commande du servo
}

void loop() -
  val = analogRead(-----); // Lit la valeur du potentiomètre (entre 0 et 1023)
  val = ---(val, 0, 1023, 0, 180); // transforme la valeur du potentiomètre en un angle pour le servo
                                   //moteur entre 0 et 180)

  -----.write(val); // envoie l 'angle voulu au servo moteur
  delay(15)- // Attente pour laisser le temps au servo moteur de prendre sa position
}
```