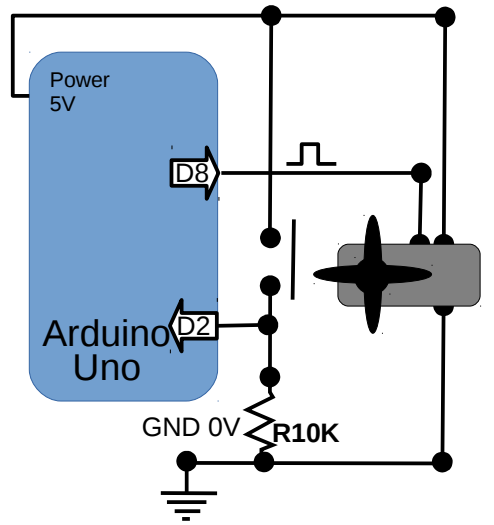
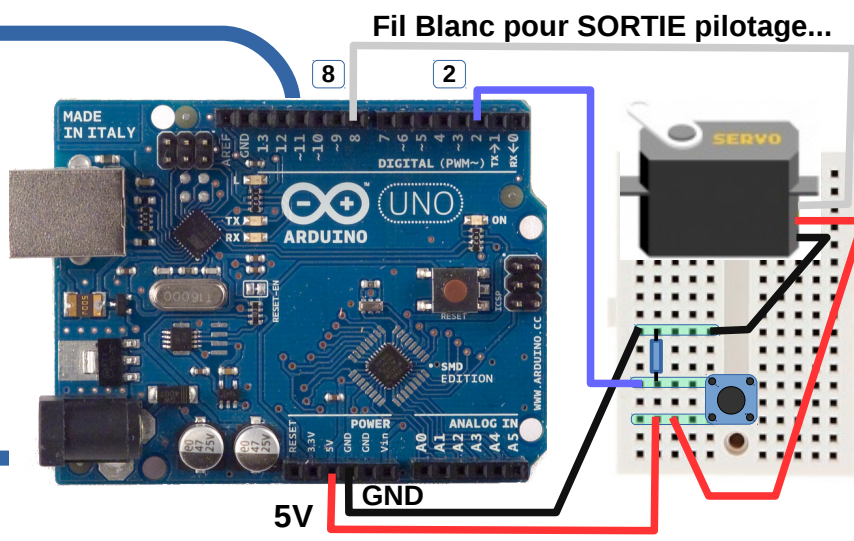


# Actionner un Servo-moteur par BP avec arduino



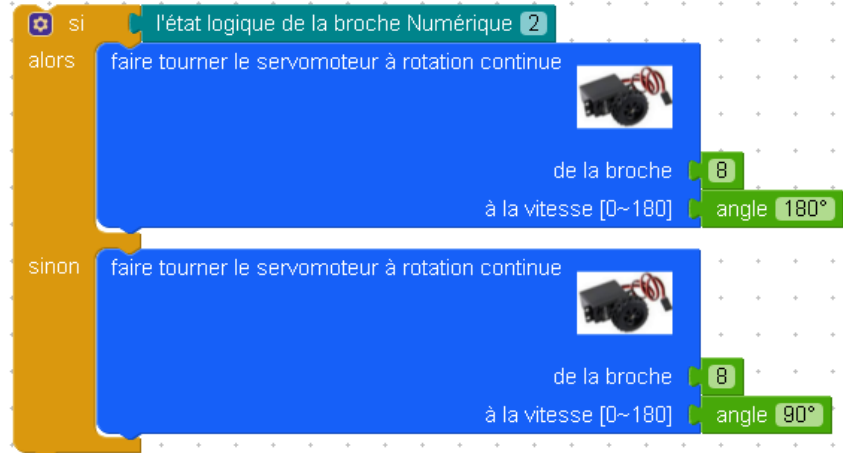
```
#include <Servo.h>
```

```
Servo servo_8;
```

```
void setup() {
  pinMode(2, INPUT);
  servo_8.attach(8);
}
```

```
void loop() {
  if (digitalRead(2)) {
    servo_8.write(180);
  } else {
    servo_8.write(90);
  }
}
```

Langage C++



**Programmation sous Blockly@arduino**  
<http://www.technologiescollege.fr/blockly@arduino/>

L'appui sur BP(entrée2=1/haut) , actionne dans un sens (angle180) le Servo (sortie8), sinon sens inverse (angle0)

**Angle rotation Servomoteur**

- arrêt=autour de 90
- de 90 à 180 rotation dans un sens de plus en plus rapide
- de 90 à 0 rotation dans l'autre sens de plus en plus rapide

L'appui sur BP(entrée2=1/haut) , actionne dans un sens (angle180) le Servo , sinon ne tourne pas (angle90)

