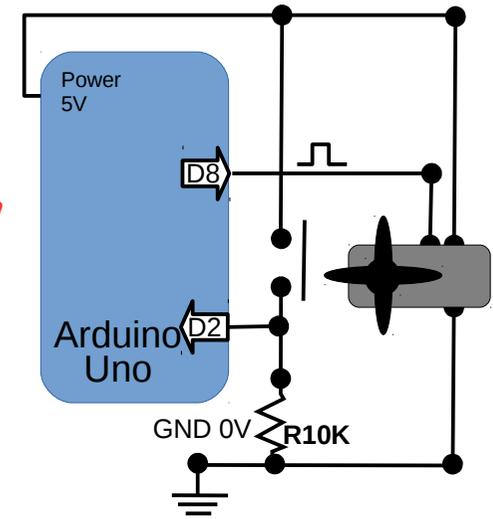
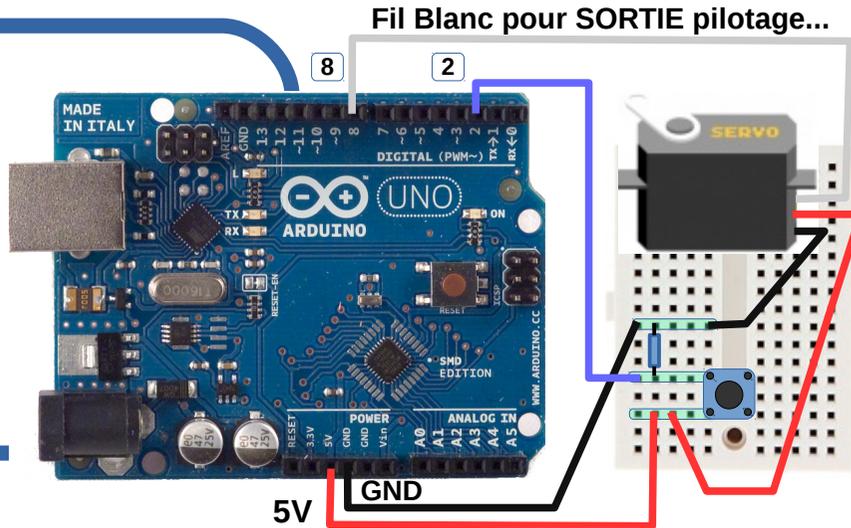


# Actionner un Servo-moteur par BP avec arduino



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

```
Servo servo_pin_8;
```

```
void setup()
```

```
{
  pinMode( 2 , INPUT);
  servo_pin_8.attach(8);
}
```

```
void loop()
```

```
{
  if (digitalRead(2))
  {
    servo_pin_8.write( 180 )
  }
  else
  {
    servo_pin_8.write( 90 );
  }
}
```

Langage C++



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



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

