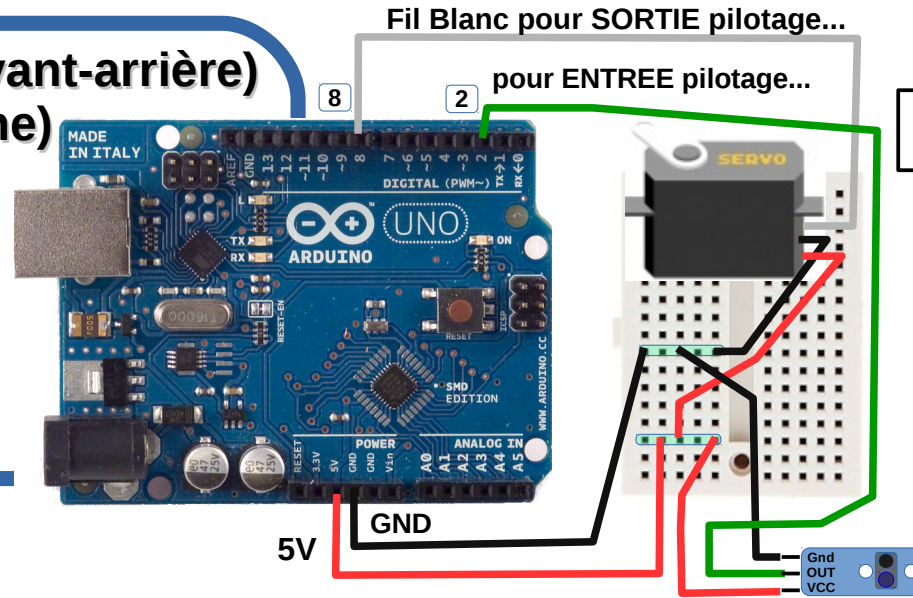
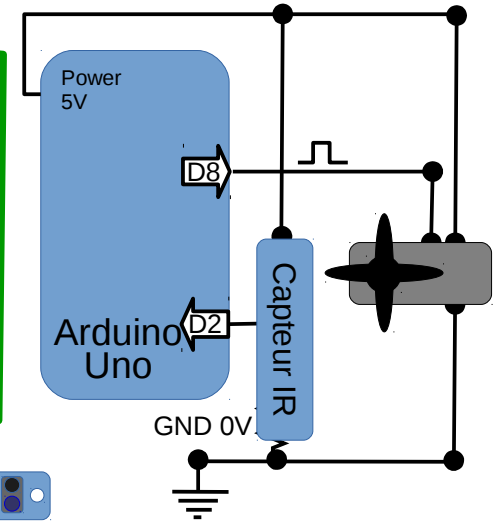


Actionner un Servomoteur (avant-arrière) par capteur IR (suiveur de ligne) avec arduino



Fil Blanc pour SORTIE pilotage...

pour ENTREE pilotage...



```
#include <Servo.h>

Servo servo_pin_8;

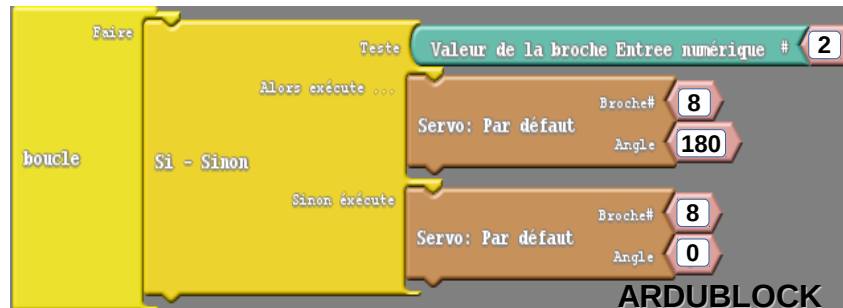
void setup()
{
  pinMode( 2 , INPUT);
  servo_pin_8.attach(8);
}

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

Langage C++

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



Quand le capteur IR touche la ligne (entrée2=1/haut), s'actionne le Servo (sortie8) dans un sens (angle180), sinon sens inverse (angle0)

