

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

```
Servo servo_pin_8;  
Servo servo_pin_9;
```

```
void droite();  
void gauche();  
void avance();
```

```
void setup()  
{  
  pinMode( 3 , INPUT);  
  pinMode( 2 , INPUT);  
  servo_pin_8.attach(8);  
  servo_pin_9.attach(9);  
}
```

```
void loop()  
{  
  if (!( digitalRead(2) ))  
  {  
    droite();  
  }  
  else  
  {  
    if (!( digitalRead(3) ))  
    {  
      gauche();  
    }  
    else  
    {  
      avance();  
    }  
  }  
}
```

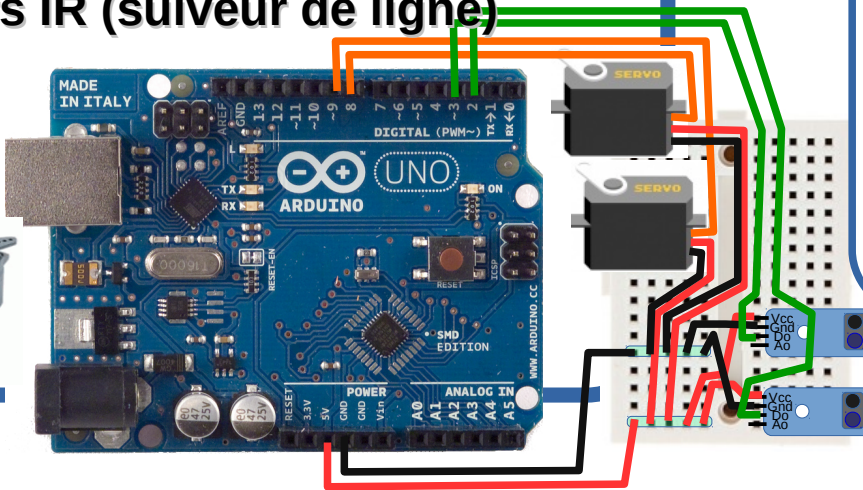
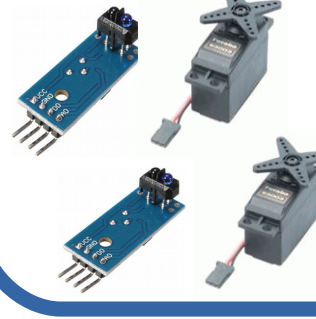
```
void droite()  
{  
  servo_pin_8.write( 90 );  
  servo_pin_9.write( 180 );  
  delay( 100 );  
}
```

```
void avance()  
{  
  servo_pin_8.write( 0 );  
  servo_pin_9.write( 180 );  
  delay( 100 );  
}
```

```
void gauche()  
{  
  servo_pin_8.write( 0 );  
  servo_pin_9.write( 90 );  
  delay( 100 );  
}
```

Langage C++

Actionner 2 Servomoteurs (avant-arrière) par 2 capteurs IR (suiveur de ligne) avec arduino



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

**2 capteurs IR detectent une ligne noire :
Si un capteur IR detecte la ligne les servos orientent dans le sens opposé, s'ils ne detectent rien les servomoteurs s'activent pour avancer.**

