

Présentation :



1. Dans les bibliothèques
Moteurs/Servos

2. Glissez – Déposez
le bloc « Servo »

Moteurs/Servos



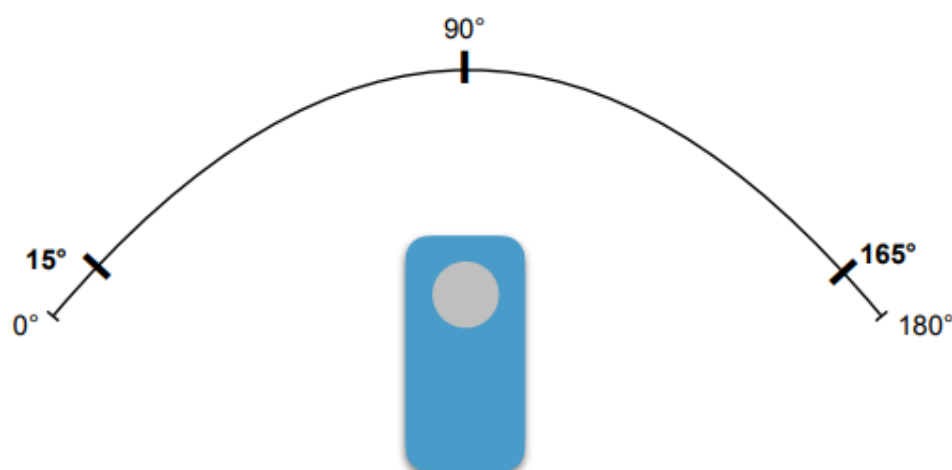
Broche de connexion du servo → D2 à D8

Contrôle un servomoteur en spécifiant un angle → Valeur de 0 à 1023

Contrôle un servomoteur en spécifiant sa vitesse → Valeur de 0 à 1023

Contrôle les butées mini et maxi du déplacement → Valeur de 0 à 1023

Paramétrage :



Amplitude angulaire théorique : 0° à 180°
Amplitude angulaire réelle : 15° à 165°

Correspondance entre valeur angulaire et valeur numérique



Exemple pour un angle de 65° :

→ La valeur numérique correspondante sera égale à $(65 \times 1023) / 180 = \underline{370}$



Exemple d'application :

Dans cet exemple, si l'entrée D2 est activée (bouton poussoir appuyé), alors le servomoteur connecté sur le port D3 se positionne à 65°. Sinon il se positionne à 0°.

