

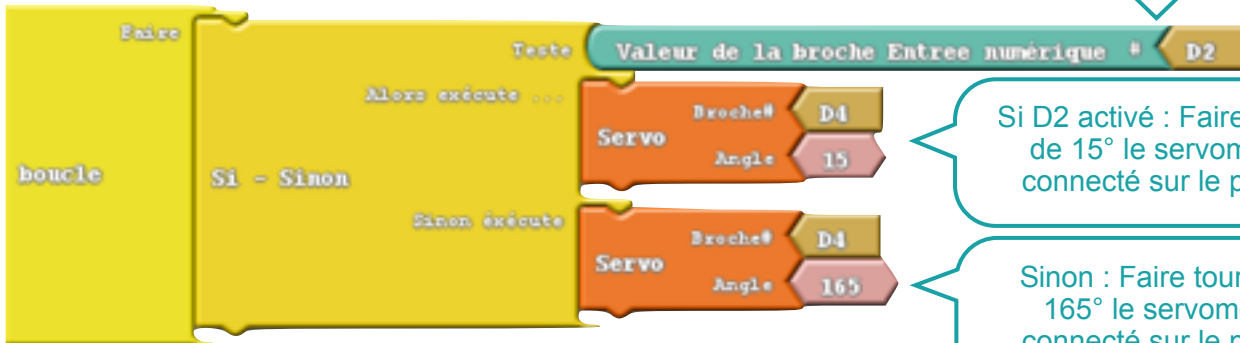


SERVOMOTEUR



Le servomoteur se connecte sur l'un des ports de D2 à D8.

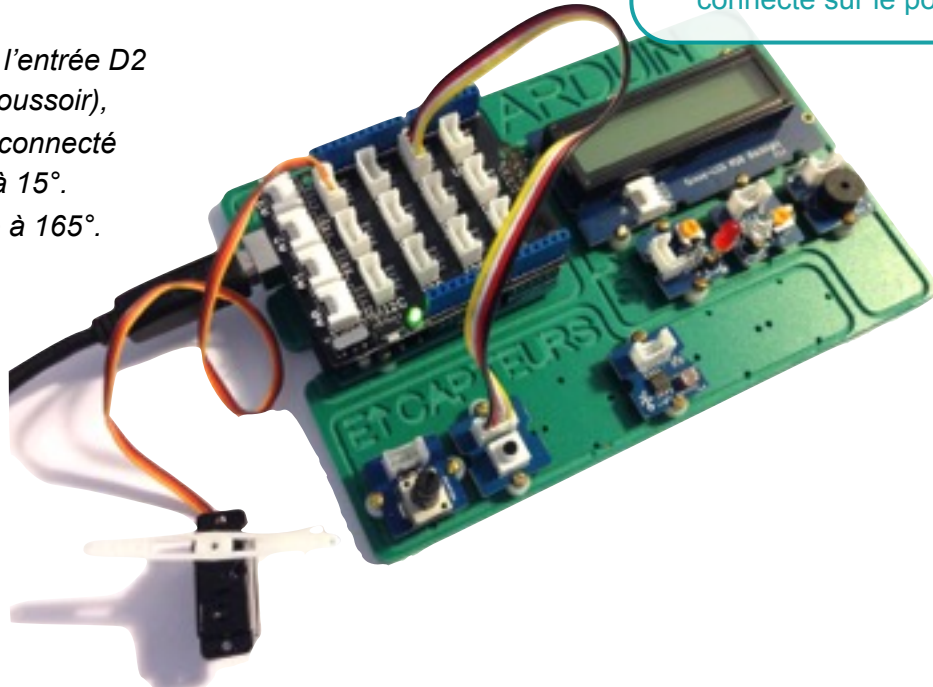
Test sur l'entrée D2



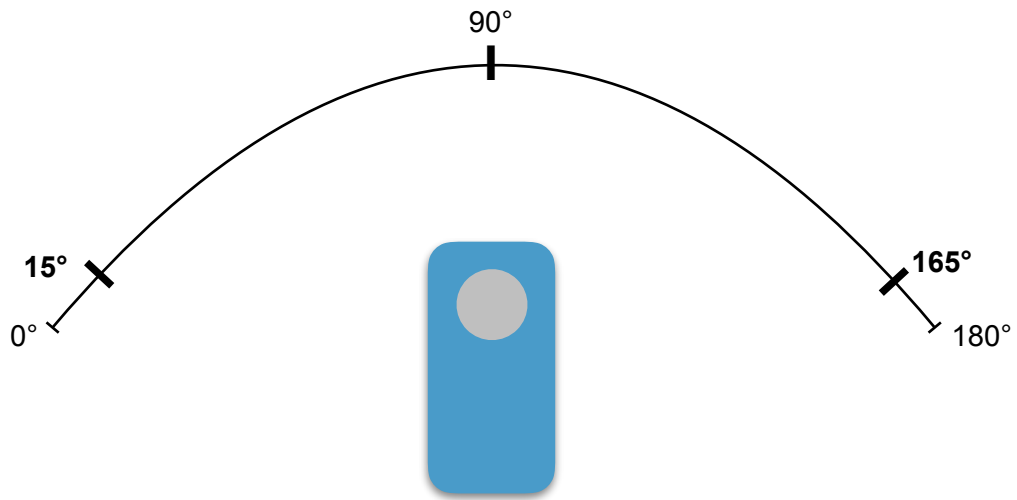
Si D2 activé : Faire tourner de 15° le servomoteur connecté sur le port D4

Sinon : Faire tourner de 165° le servomoteur connecté sur le port D4

Dans cet exemple, si l'entrée D2 est activée (bouton poussoir), alors le servomoteur connecté en D4 se positionne à 15°. Sinon il se positionne à 165°.



Dans les bibliothèques : **Broches**
Glissez / Déposez le bloc «**Servo**»



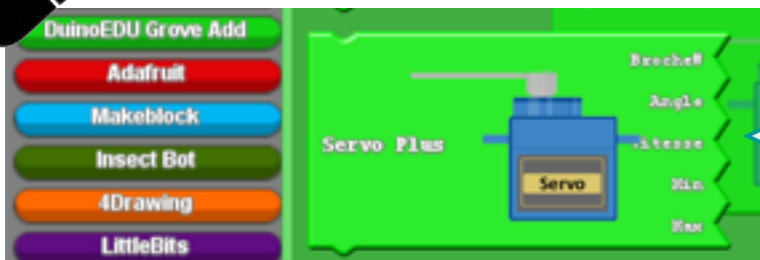
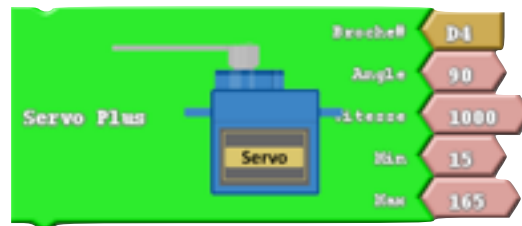
Amplitude angulaire théorique : 0° à 180°
Amplitude angulaire réelle : 15° à 165°



Blocs identiques.
Une option de vitesse est
disponible avec le bloc :
Servo Plus



=



Dans les bibliothèques :
DuinoEDU Grove Add
Glissez / Déposez le bloc
«**Servo Plus**»