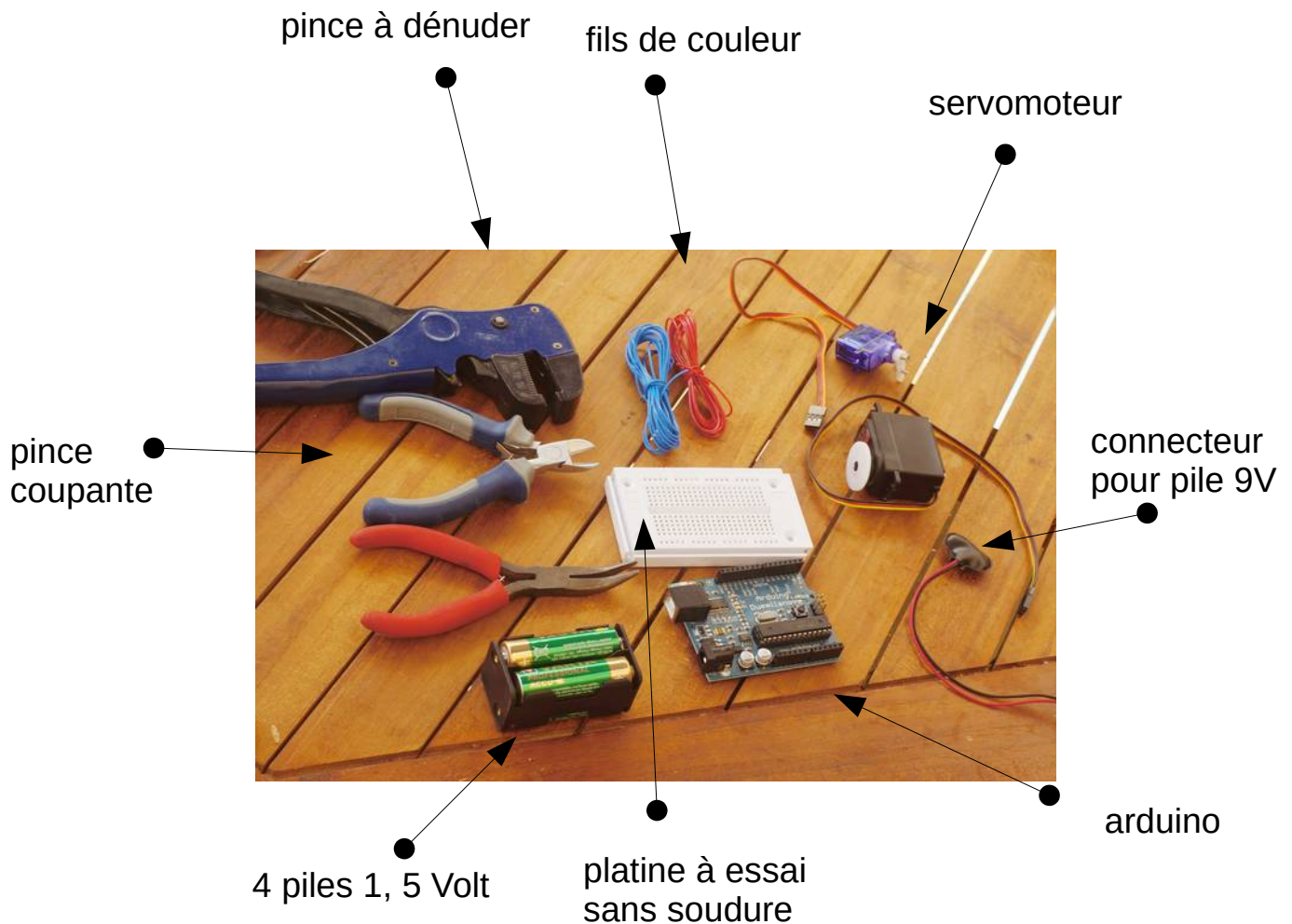


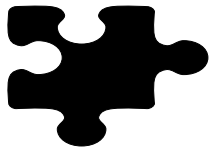
Comment faire tourner un servomoteur ?

Matériel nécessaire :



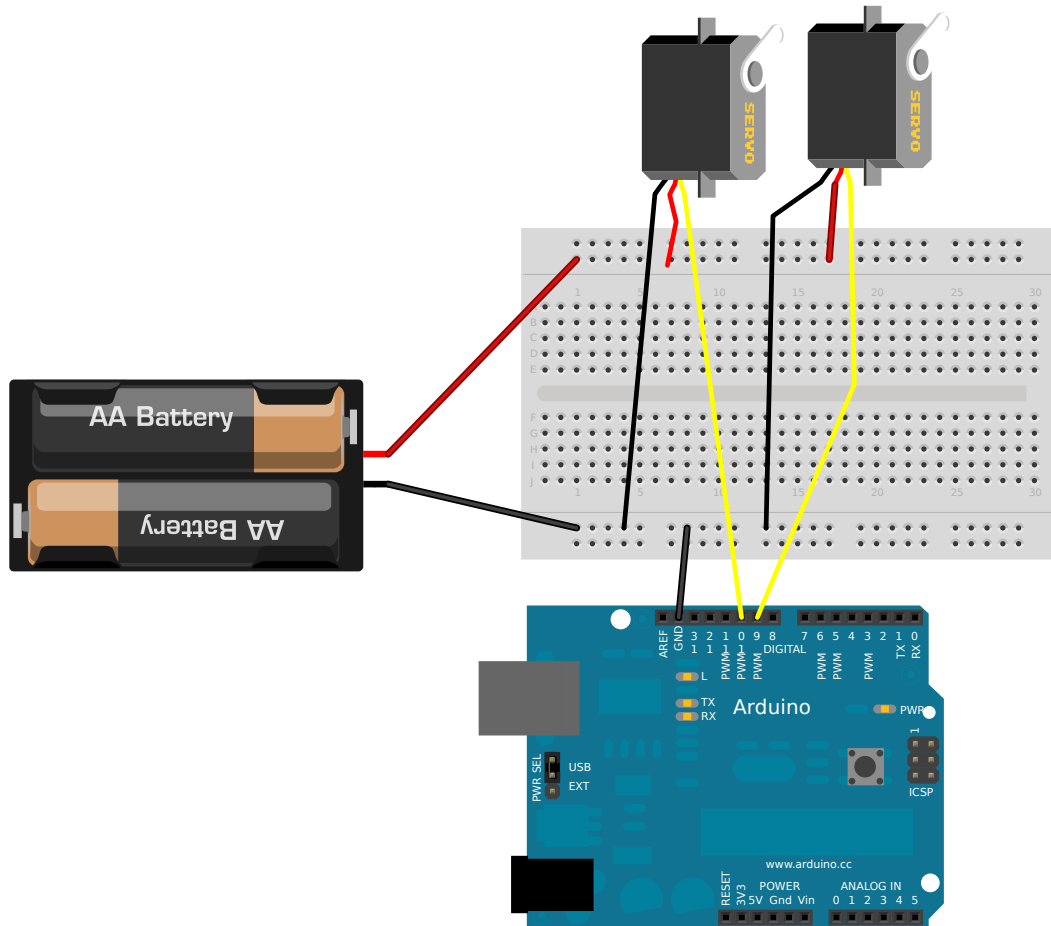
Conseils :

Manipuler les composants avec soins pour ne pas les abîmer
Mettre les composants dans une boîte pour ne pas les perdre



Commander un servomoteur avec un ordinateur

ÉTAPE 1 : faire le circuit électronique suivant



Made with Fritzing.org

ÉTAPE 2 : tester le circuit a l'aide de l'ordinateur

A l'aide du logiciel Pure Data procéder comme ceci :

The screenshot shows a Pure Data patch window titled "test-Servo-Moteur.pd" with a menu bar (File, Edit, Put, Find, Windows, Media, Help). The patch contains the following elements:

- Instructions:**
 - 1- cliquer sur le bouton Device
 - 2- regarder ce qu'affiche la fenêtre Pd-extended
 - 3- Sélectionner le port affiché en cliquant glissant
 - 4- Sélectionner les bornes de sortie de l'Arduino (la 9 et la 10)
 - 5- Sélectionner le type de PWM
 - 6- Bouger les sliders
- ARDUINO window:** A window titled "ARDUINO" with a close button. It contains a checked "devices" checkbox and a "port" field with a dropdown menu showing ">0".
- SERVO MOTEUR 1:** A sub-patch titled "r toArduino1" containing an "arduino-out 9 6" object. It has a "pin" dropdown menu set to "9", a "digital,out" checkbox, and a "0.1.servo.pwm" slider. A list of options includes NONE, input, output, analog, pwm, and servo (selected).
- SERVO MOTEUR 2:** A sub-patch titled "r toArduino2" containing an "arduino-out 10 6" object. It has a "pin" dropdown menu set to "10", a "digital,out" checkbox, and a "0.1.servo.pwm" slider. A list of options includes NONE, input, output, analog, pwm, and servo (selected).
- Sliders:** Two horizontal sliders are shown below the sub-patches, one cyan and one pink, corresponding to the "0.1.servo.pwm" sliders in the sub-patches.

