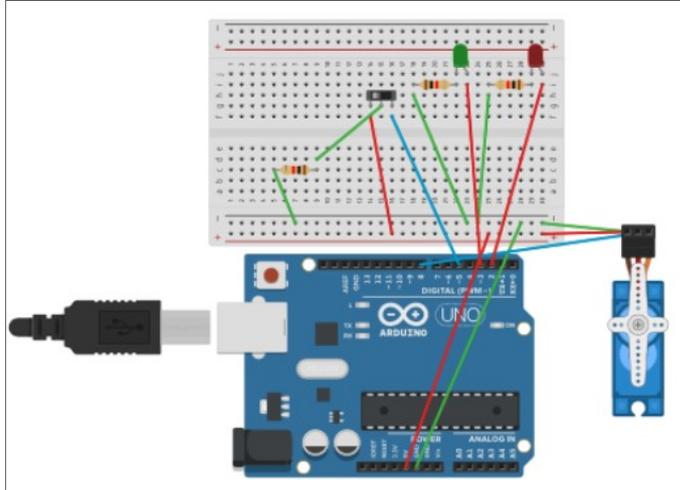


TP 4 - SERVOMOTEUR ET INTERRUPTEUR ET LEDS : Programmer un servomoteur



↻ Servomoteur avec interrupteur 0 à 90 ° - PERENNES Philippe

Nom	Quantité	Composant
U1	1	Arduino Uno R3
SERVO1	1	Micro Servo
S1	1	Interrupteur à glissière
R2 R1 R3	3	1 kΩ Résistance
D1	1	Vert LED
D2	1	Rouge LED

<https://www.tinkercad.com/things/gnbxvHUxaoK-servomoteur-avec-interrupteur-0-a-90-perennes-philippe/editel?sharecode=HdpNO6zh-fmI1WGchkgpwpZaHJ9s0vhkpQGzkdUUU7g>

```

1 #include <Servo.h>
2
3 int angle = 0;
4
5 Servo servo_8;
6
7 int counter;
8
9 void setup()
10 {
11   pinMode(5, INPUT);
12   servo_8.attach(8);
13
14   pinMode(2, OUTPUT);
15   pinMode(3, OUTPUT);
16 }
17
18 void loop()
19 {
20   for (counter = 0; counter < 1000; ++counter) {
21     if (digitalRead(5) == 0) {
22       servo_8.write(60);
23       digitalWrite(2, LOW);
24       digitalWrite(3, HIGH);
25       delay(500); // Wait for 500 millisecond(s)
26     } else {
27       servo_8.write(150);
28       digitalWrite(2, HIGH);
29       digitalWrite(3, LOW);
30       delay(500); // Wait for 500 millisecond(s)
31     }
21

```