

FICHE TP N°13A

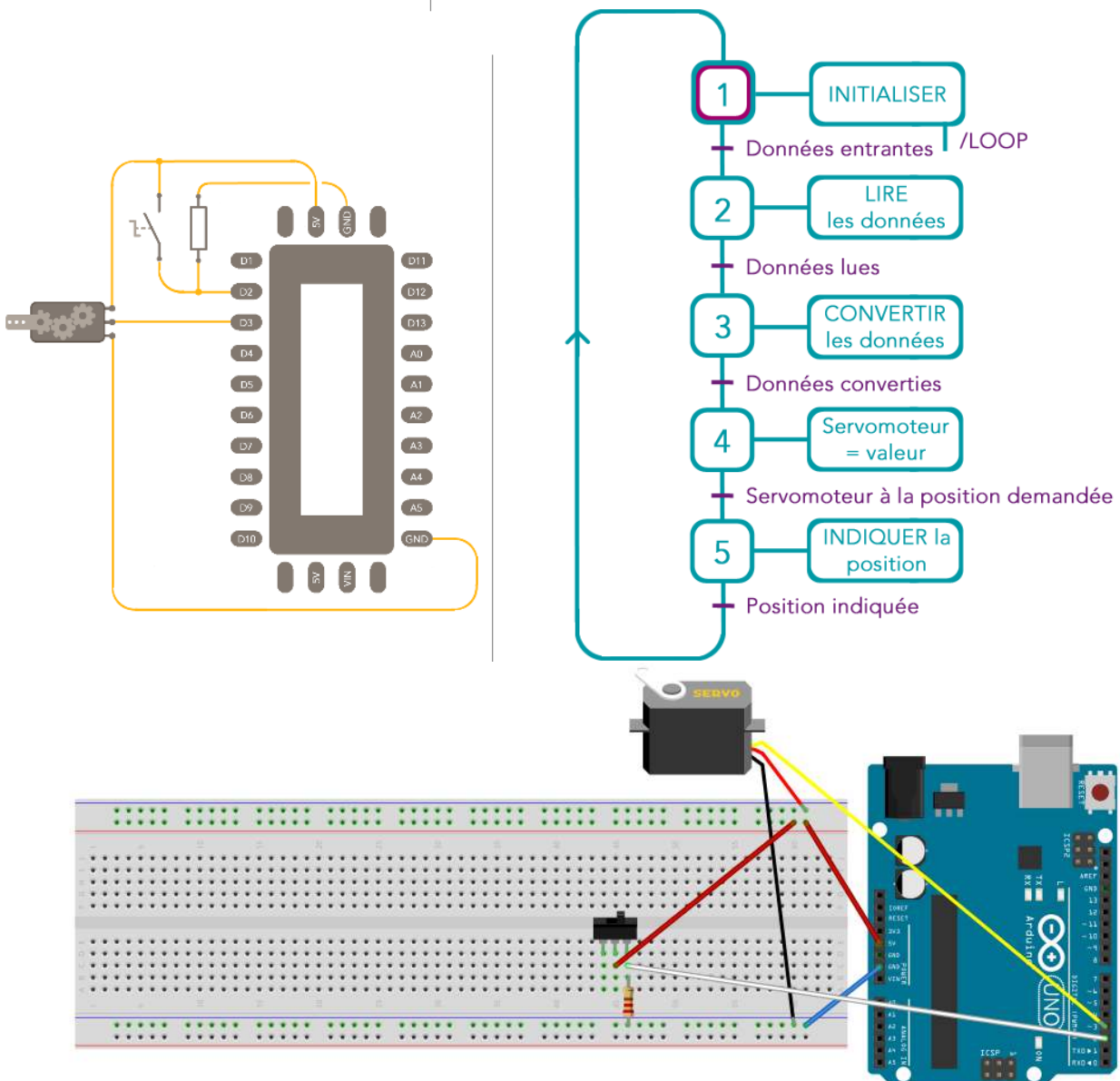
ANNEXE - Outil de détermination des angles des positions absolues

Composants nécessaires :

- ▶ Un servomoteur
- ▶ Une résistance de 10 kΩ
- ▶ Un interrupteur

Objectif :

Pour mettre en place de la manière la plus aisée qu'il soit votre moteur d'aiguillage, vous êtes chargé de rédiger un programme permettant la détermination des angles des servomoteurs pour les positions absolues « droit » et « dévié » via l'interface « moniteur série » de votre IDE logiciel Arduino.



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

```
#define pin_servo_A1 3
```

```
Servo servo_A1;
```

```
String chaine_lue = "";
```

```
void setup() {
```

```
  servo_A1.attach(pin_servo_A1);
```

```
  delay(1000);
```

```
  Serial.begin(9600);
```

```
  Serial.println("Envoyer un angle entre 1 et 179, attention à l'aiguillage");
```

```
}
```

```
void loop() {
```

```
  if(Serial.available()>0)
```

```
  {
```

```
    chaine_lue = Serial.readString();
```

```
    servo_A1.write(chaine_lue.toInt());
```

```
    Serial.print("Aiguille A1 angle : ");
```

```
    Serial.println(chaine_lue);
```

```
    delay(100);
```

```
  }
```

```
}
```