

## Programme sur ARDUINO IDE

### Version 1 (le Servomoteur bouge de 0° à 180°) :

```
#include <Servo.h> // on inclut la bibliothèque servo qui permet de gérer les fonctions
```

```
Servo servoMoteur; // on crée un objet servo appelé servoMoteur
```

```
void setup()
{
  // on associe le servo à la broche 2 d'Arduino
  servoMoteur.attach(2);
}
```

```
void loop()
{
  // on déplace le servo à la position 0°
  servoMoteur.write(0);
  delay(750); // pause de 0,75 seconde

  // on déplace le servo à la position 180°
  servoMoteur.write(180);
  delay(750); // pause 0,75 seconde
}
```

### Version 2 (le Servomoteur bouge de 0° à 90° à 180°) :

```
#include <Servo.h> // on inclut la bibliothèque servo
```

```
Servo servoMoteur; // on crée un objet servo appelé servoMoteur
```

```
void setup(){
  // on associe le servo à la broche 2 d'Arduino
  servoMoteur.attach(2);
}
```

```
void loop(){
  // on déplace le servo à la position 0°
  servoMoteur.write(0);
  delay(750); // pause de 0,75 seconde

  // on déplace le servo à la position 90°
  servoMoteur.write(90);
  delay(750); // pause 0,75 seconde

  // on déplace le servo à la position 180°
  servoMoteur.write(180);
  delay(750); // pause 0,75 seconde
}
```