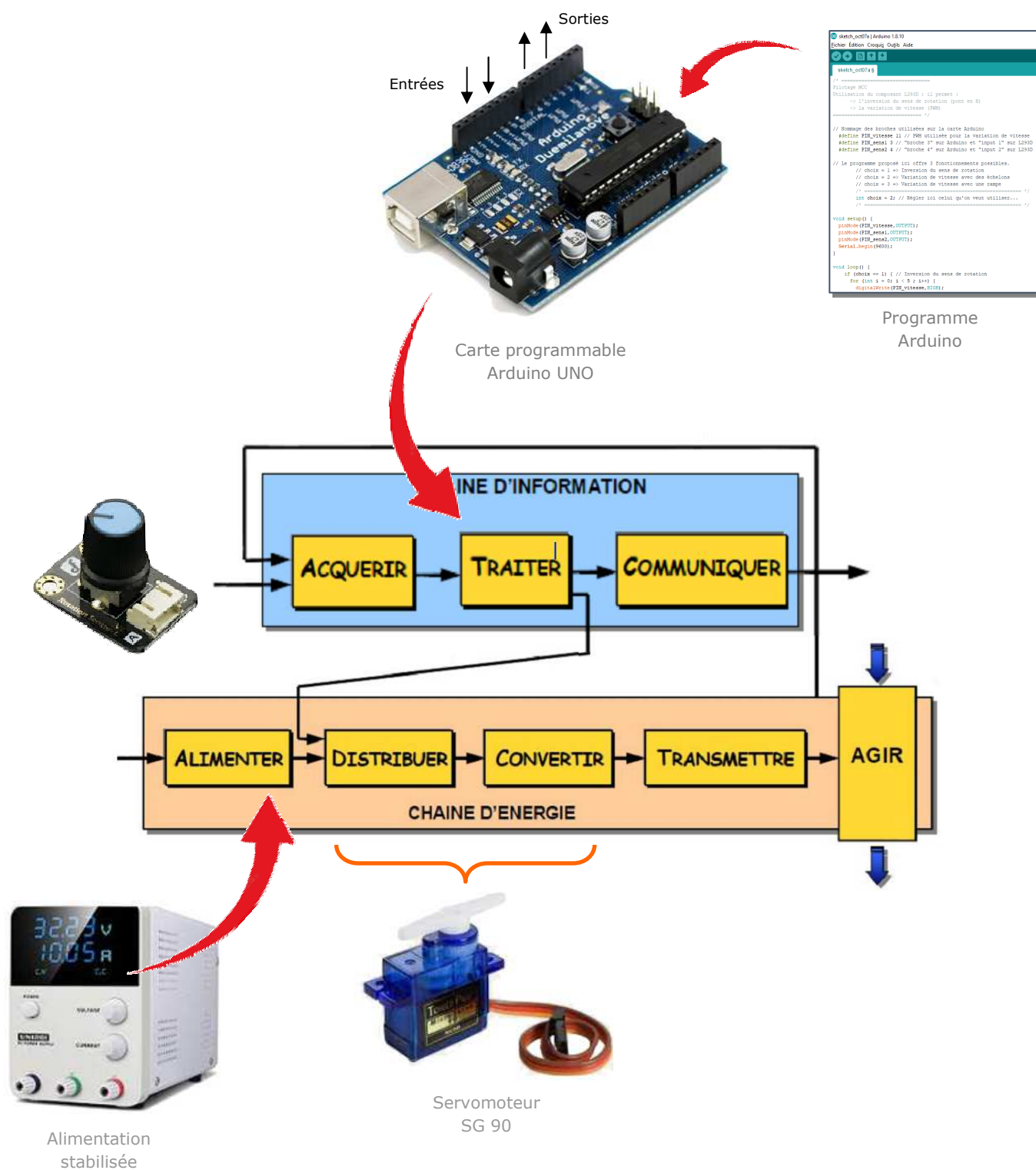




→ ACQUERIR : Potentiomètre

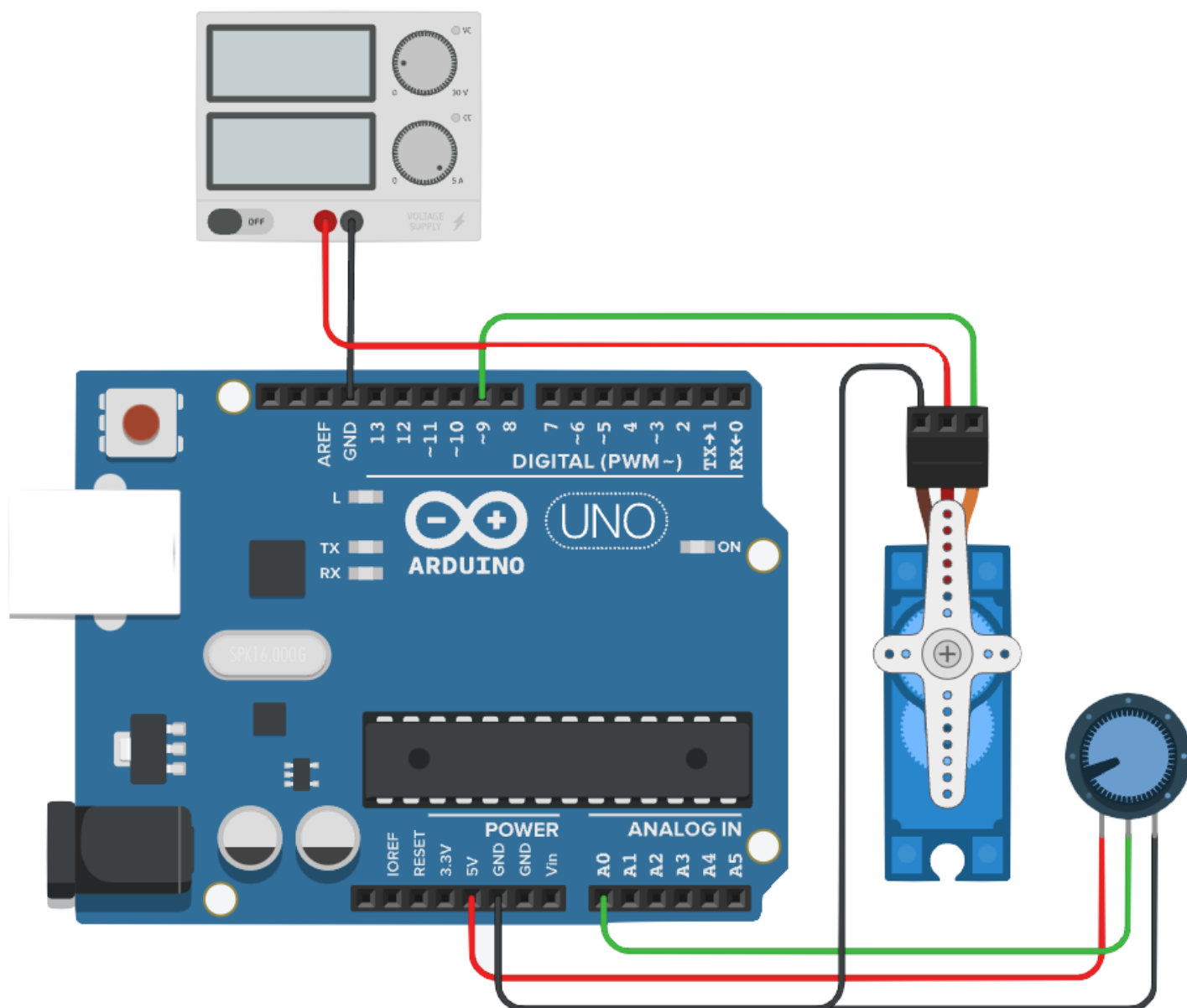
## 1 – Mise en situation



## 2 – Plan de câblage / Montage

Pour plus d'information sur le câblage du servomoteur, se reporter à la datasheet portant sur lui.

Attention : bien penser à mettre le GND en commun entre la carte ARDUINO et l'alimentation stabilisée.



## 3 – Programmes

### 📌 PROGRAMME 1 : « Suivi de consigne potentiomètre.ino »

*Ce programme fait tourner le servomoteur de sorte que sa rotation suit celle du potentiomètre.*

📌 Bibliothèques requises : servo.h

📌 Utilisation de sortie MLI : NON

📌 A noter : l'angle maximal de rotation du servomoteur SG90 est de 180° (voir datasheet).

```
1  #include <Servo.h>
2
3  Servo monservo; // objet de type "servo" (inhérent à la librairie)
4  int potar;
5  void setup() {
6      monservo.attach(9);
7  }
8
9
10 void loop() {
11     potar = analogRead(A0); // de 0 à 1024.
12     potar = map(potar, 0, 1024, 0, 180);
13     // A0 = 0 => pos = 0°
14     // A0 = 1024 => pos = 180°
15     monservo.write(potar);
```