

## **Robot Artiste : code**

*/\*Inclure la bibliothèque servo. Cette bibliothèque permet de contrôler le servomoteur comme dans le code ci-dessous \*/*

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

*//MACROS sont defines ici*

```
Servo Servo5;
```

```
Servo Servo6;
```

```
void setup() {
```

```
  // Mettez votre code de démarrage ici, pour exécuter une fois:
```

```
  Servo6.attach(6); //moteur droit
```

```
  Servo5.attach(5); //moteur gauche
```

```
}
```

```
void loop() {
```

```
  // Mettez votre code principal ici, à exécuter à plusieurs reprises (en boucle) :
```

```
  //Faire avancer le robot
```

```
  Servo6.write(0); // Faire avancer la roue droite (moteur droit)
```

```
  Servo5.write(180); //Faire avancer la roue gauche (moteur gauche)
```

```
  delay(1 * 1000); // Attendre one seconde (temps d'avancement)
```

```
  //Faire tourner le robot à gauche
```

```
  Servo6.write(0); // Faire avancer la roue droite (moteur droit)
```

```
  Servo5.write(0); //Faire reculer la roue gauche (moteur gauche)
```

```
  delay(0.5 * 1000); // Attendre une demie seconde (temps de tourner à gauche)
```

```
  //Faire avancer le robot
```

```
  Servo6.write(0); // Faire avancer la roue droite (moteur droit)
```

```
  Servo5.write(180); //Faire avancer la roue gauche (moteur gauche)
```

```
  delay(1 * 1000); // Attendre one seconde (temps d'avancement)
```

```
  //Faire tourner le robot à droite
```

```
  Servo6.write(180); // Faire reculer la roue droite (moteur droit)
```

```
  Servo5.write(180); //Faire avancer la roue gauche (moteur gauche)
```

```
  delay(0.5 * 1000); // Attendre une demie seconde (temps de tourner à gauche)
```

```
  //Faire reculer le robot
```

```
  Servo6.write(180); // Faire reculer la roue droite (moteur droit)
```

```
  Servo5.write(0); // Faire reculer la roue droite (moteur droit)
```

```
  delay(1 * 1000); // Attendre une seconde (temps de reculement)
```

```
  //Faire arrêter le robot
```

```
  Servo6.write(90); // Faire arrêter la roue droite (moteur droit)
```

```
  Servo5.write(90); // Faire arrêter la roue droite (moteur droit)
```

```
  delay(1 * 1000); // Attendre une seconde (temps d'arrêt)
```

```
}
```

## Servo6

### Branchement moteur droit:

#### Servomoteur

Signal (câble orange)

Power (câble rouge)

Ground (câble marron ou noir)

#### Arduino

Broche 6

5v

GND