

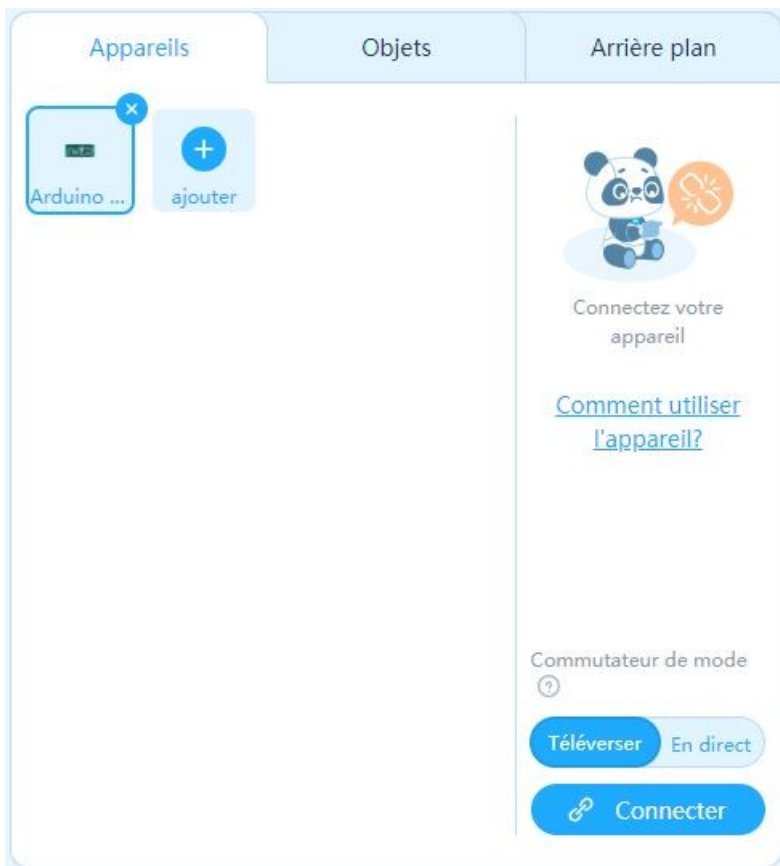
Piloter un servomoteur avec Mblock

I/ Introduction
















Pour ce faire nous allons utiliser Mblock.

Après avoir lancé le logiciel, nous allons ajouter la carte que nous utilisons :

Cliquez sur "Ajouter".



Puis sur la carte qui nous intéresse, ici c'est l'Arduino Nano.

 <p>microbit Développeurs: mBlock</p>	 <p>Arduino Uno Développeurs: Ablock</p>	 <p>Arduino Mega2560 Développeurs: Ablock</p>	 <p>Arduino Micro Développeurs: Ablock</p>	 <p>Arduino Yun Développeurs: Ablock</p>
 <p>Arduino Leonardo Développeurs: Ablock</p>	 <p>OrangeBoard Développeurs: woojh</p>	 <p>Arduino Nano Développeurs: Ablock</p>	 <p>cerebro Développeurs: epsilon11101</p>	 <p>Robot BrickOne Développeurs: duonathelonqrv</p>
				

Devenez un développeur de mBlock pour débloquer plus de potentiel.

Annuler

OK

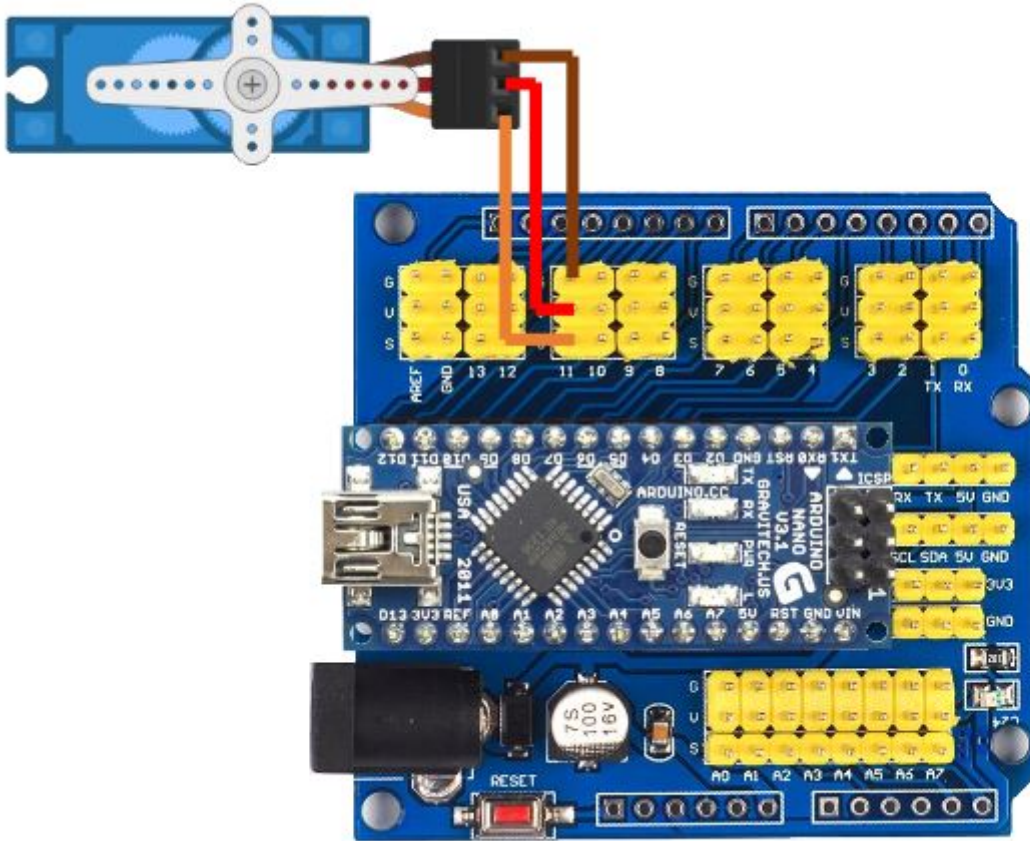


Puis cliquez sur connecter, cette fenêtre s'ouvrira.

Cochez "Afficher tous les appareils disponibles", puis sélectionnez le port COM de votre carte.

Votre carte Arduino est maintenant connectée au logiciel.

II/ Branchement du servo



III/ Code

lorsque Arduino démarre

pour toujours

∞ régler la sortie du port PWM 11 sur 180

attendre 1 secs

∞ régler la sortie du port PWM 11 sur 0

attendre 1 secs

Revision #6

Created 7 September 2023 07:29:51 by FabManager

Updated 29 February 2024 13:25:24 by admin_idf