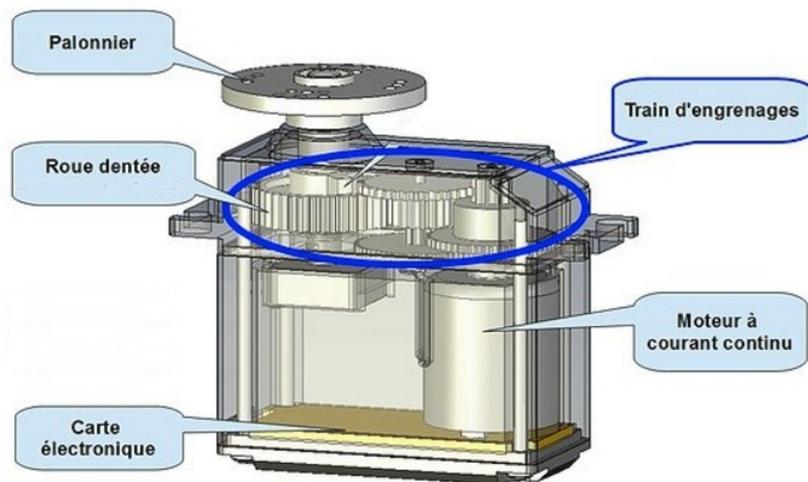


La cible sera fixée sur un servomoteur. Cela permettra de la mettre face au tireur pendant 60s afin que ce dernier réalise ses six tirs et de la positionner de profil le reste du temps.

Le servomoteur :

Un servomoteur regroupe dans un seul boîtier un moteur qui entraîne un ensemble d'engrenages. Ces derniers diminuent fortement la vitesse de rotation de l'arbre de sortie par rapport à celle de moteur. Le couple de sortie est donc très important.



I) Mise en œuvre du servomoteur :

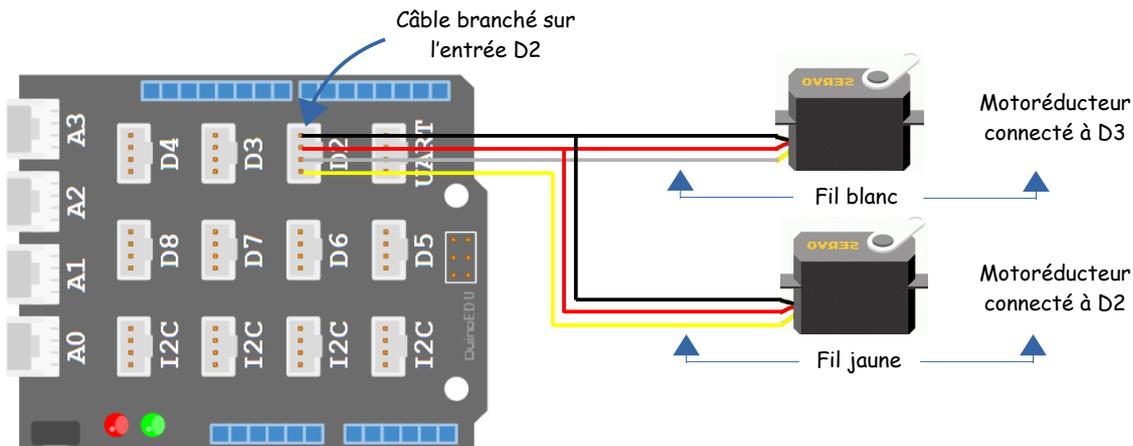
Le câble de connexion :



Les servomoteurs se branchent sur la carte Arduino par l'intermédiaire d'un câble spécifique.

Il faut absolument que les fils rouges et noirs des servomoteurs soient branchés sur les fils rouges et noirs du câble.

Ce câble utilise deux ports. S'il est branché sur D2 par exemple, le servomoteur branché sur le câble jaune sera bien connecté sur D2, mais celui branché sur le câble blanc sera connecté sur D3.



Programmation :

Pour faire tourner un servomoteur, il faut utiliser le bloc **Servo** qui se trouve dans la bibliothèque **Generic Hardware**.

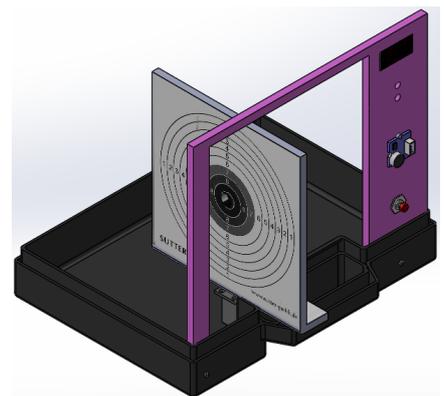


Broche# indique sur quel port est branché le servomoteur.

Angle peut prendre des valeurs comprises entre 0 et 180 (°).

II) Travail à faire :

- 1- Envoie l'ordre au servomoteur de se mettre à l'angle 0.
- 2- Positionne le support de cible pour qu'il soit de profil par rapport au tireur, comme sur l'illustration de droite..



3- Cherche l'angle qui permettra à la cible d'être face au tireur (autour de 90°). Inscris le ici : _____