

# TP de découverte & d'exploitation :

## Le modules capteur angulaire et le servomoteur angulaire

En trois étapes...

### Etape 1

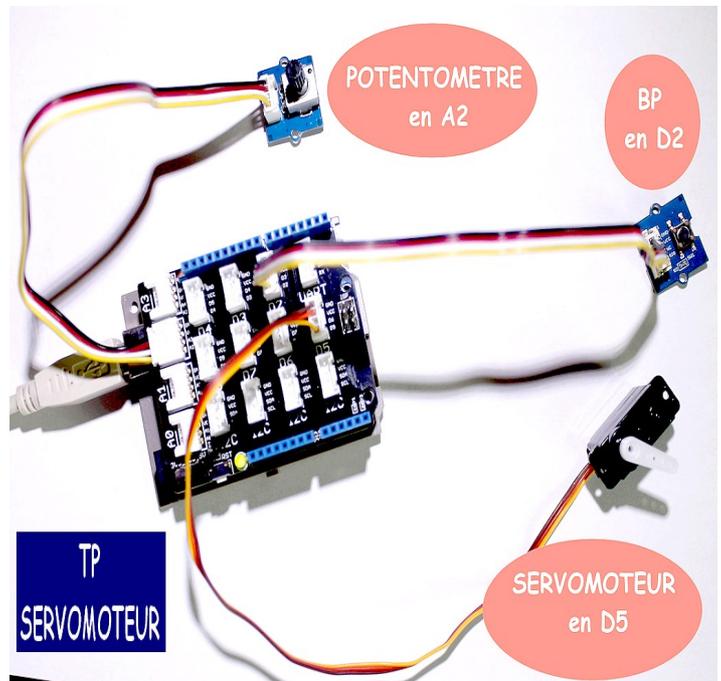
=> La découverte du servomoteur angulaire.

### Etape 2

=> Le signal en sortie du capteur angulaire (le potentiomètre).

### Etape 3

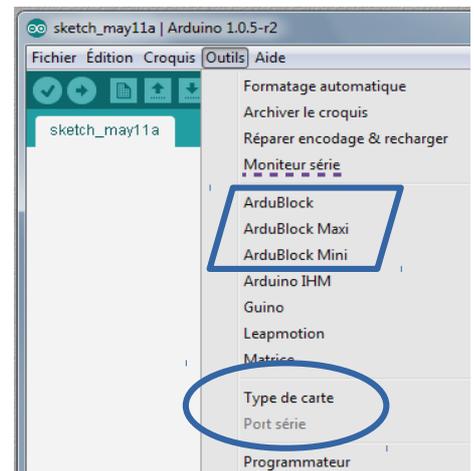
=> Association de la rotation du servomoteur au mouvement du potentiomètre.



**Remarque préalable : Une fois la carte connectée bien penser à renseigner dans le Menu Outil de l'IDE...**

==> 1- le Type de carte (UNO)

==> 2- le Port série (com???)

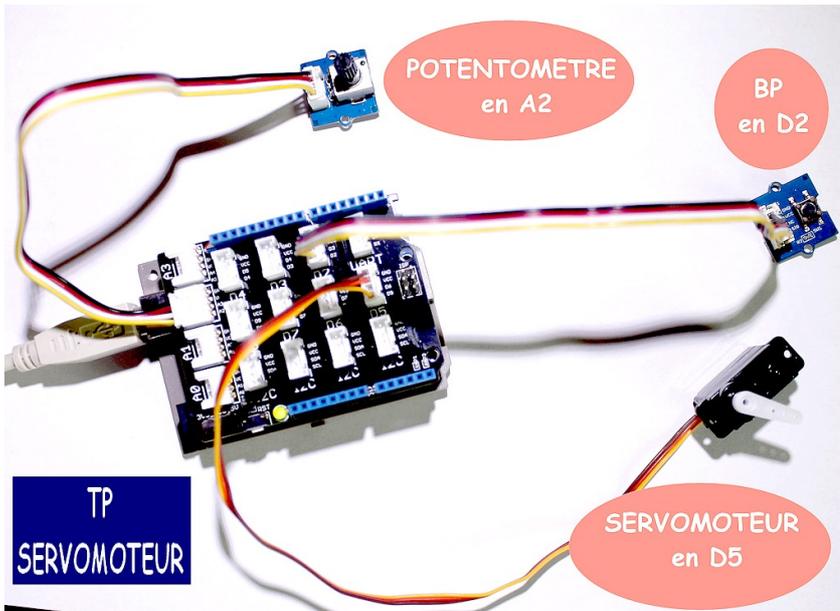


## Montage 1 : Exploitation du servomoteur

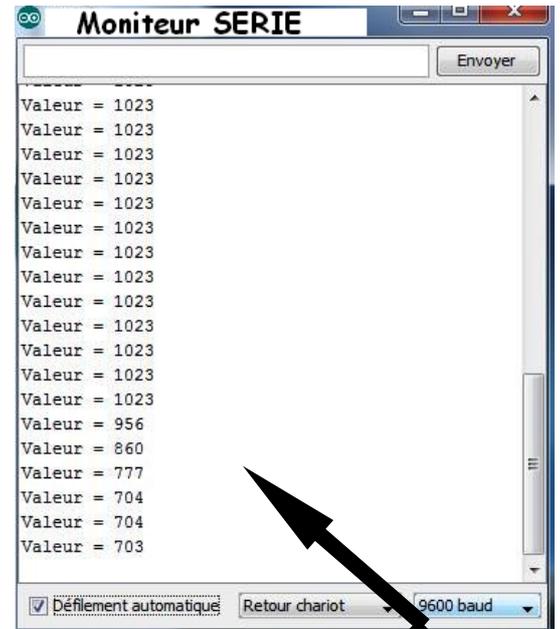
==> Le pilotage du servomoteur sur deux positions en fonction de l'appui sur le Bouton Poussoir...



## Montage 2 : Exploitation du potentiomètre



(affichage au Menu Outil)



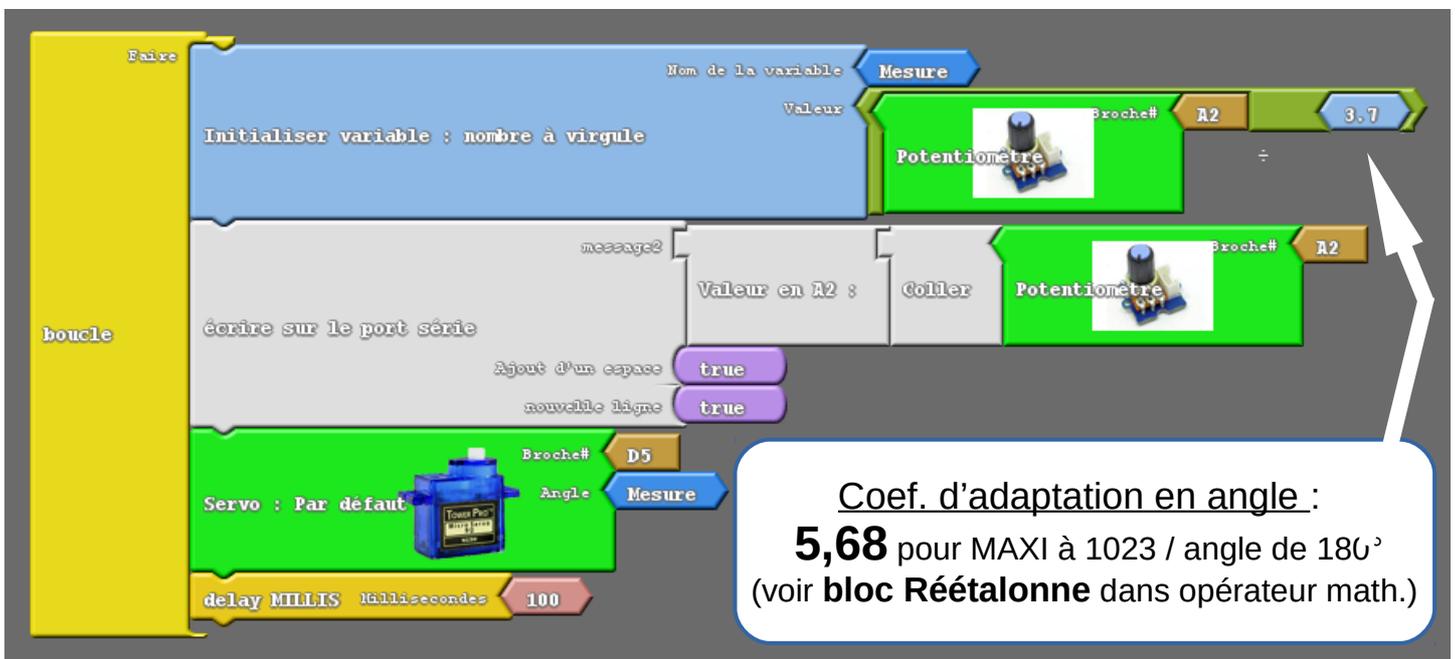
==> Le test d'affichage de l'information en sortie du potentiomètre sur le Moniteur série...



Résultat attendu : 0 au Mini et 1023 au MAXI

## Montage 3 :

==> Le pilotage du servomoteur à partir du potentiomètre...



Coef. d'adaptation en angle : **5,68** pour MAXI à 1023 / angle de 180° (voir bloc Réétalonne dans opérateur math.)