

Ajout de servomoteurs

Si vous souhaitez mettre en mouvement les accessoires d'attaque et de défense de votre robot, vous avez la possibilité d'ajouter 1 ou 2 servomoteurs.

<u>Servomoteur angulaire :</u> FS90MG 	<u>Servomoteur à rotation continue :</u> FS90R 
L'axe du moteur peut prendre n'importe quelle position entre 0° et 180°. Vous choisissez l'angle pour la position de départ et l'angle pour la position de fin et vous saisissez ces 2 valeurs dans le programme. 	L'axe du moteur peut effectuer des rotations illimitées dans un sens, ou dans l'autre, à la vitesse que vous choisissez. • 0 à 89 : rotation dans le sens inverse des aiguilles d'une montre • 91 à 180 : rotation dans le sens des aiguilles d'une montre • 90 : arrêt du moteur Plus la valeur est proche de 180 ou 0, plus la vitesse est élevée. 

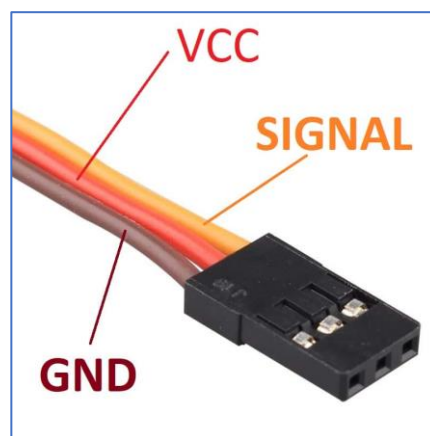
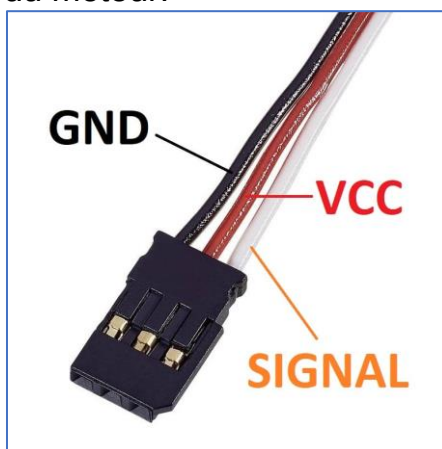
Ajout de servomoteurs

La connectique d'un servomoteur

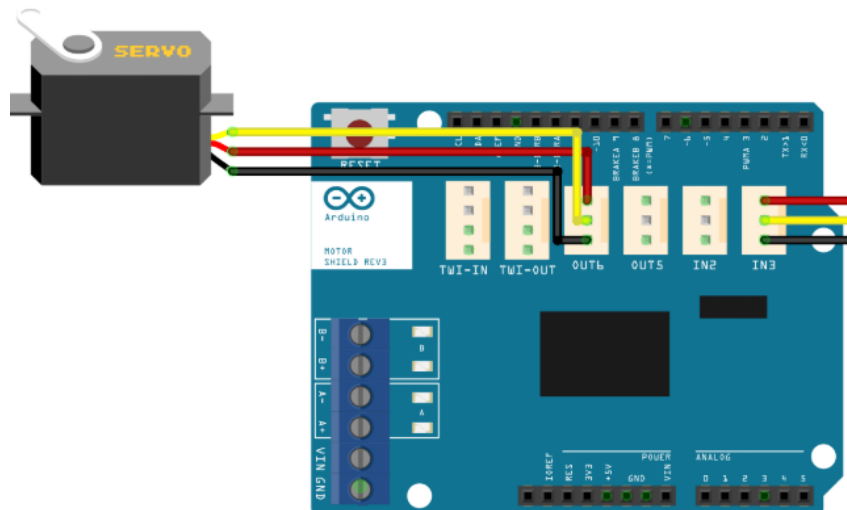
Tous les servomoteurs sont munis de trois fils :

- **Noir ou Marron** : GND
- **Rouge** : VCC
- **Orange ou Blanc** : Signal PWM

Ce signal PWM est essentiel, car il permet de réguler la position ou la rotation du moteur.



Branchement sur le shield Arduino Motor R3



Les deux seuls emplacements possibles sont sur OUT5 et sur OUT6



Il faut impérativement que le signal arrive au centre, l'alimentation vers l'extérieur et la masse vers l'intérieur de la carte.