

TP N°4 :

*L'objectif de ce TP est de prendre en main la commande des servomoteurs, Les capteurs ultrason.*

**Exercice 1 :**

On désire commander un Servomoteur à l'aide d'une carte Arduino.

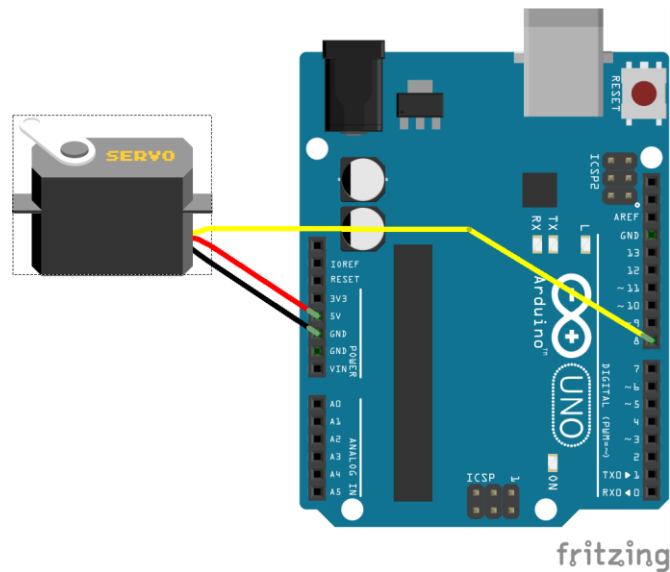


Figure 1 : Brochage du servomoteur.

**Exercice 2 :**

On désire utiliser le capteur ultrason afin de calculer la distance à l'aide d'une carte Arduino.

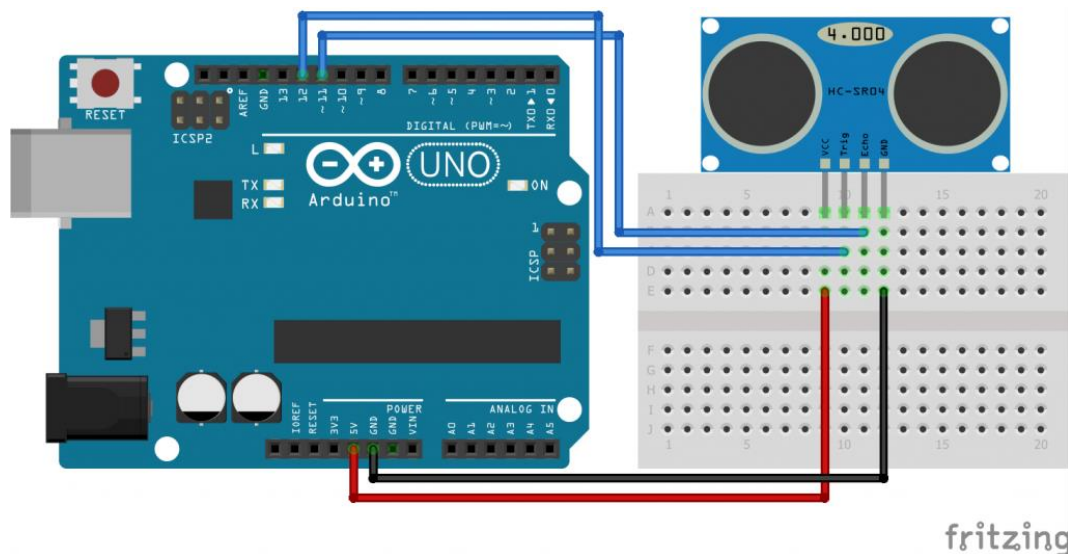


Figure 2 : Brochage du capteur Ultrason.