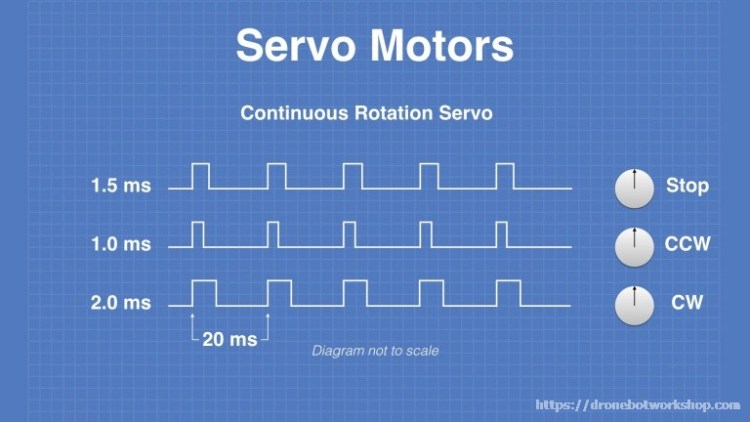
# Commande du servo à rotation continue

**1. Compréhension du mécanisme du servomoteur à rotation continue (RCR)**

Même principe qu’un servo classique, dépend du PWM envoyé :



CCW : counter clock wise (sens anti-horiare)

CW : clock wise (sens horaire)

* **Valeur de PWM 0-90%** pour faire tourner le moteur dans un sens (ex. pour faire monter la plaque),
* **Valeur de PWM 90-100%** pour faire tourner le moteur dans l'autre sens (ex. pour faire descendre la plaque),
* **Valeur de PWM à 90%** pour l'arrêt du moteur.

**2. Relation entre la vitesse du moteur et la hauteur ajustée**

La hauteur de montée ou descente de la plaque est liée à la vitesse de rotation du moteur, au pas de la tige filetée et au temps.

**Paramètres : variable t**

* Vitesse de rotation du moteur : à mesuré, linéaire au PWM
* Pas de la tige filetée M12 : 1.75 mm par tour.

**Calcul de la distance parcourue par la plaque :**

Loi générale quant à un boulons sur tige fileté :

Avec :

* d la distance parcourue le long de la tige
* p le pas de la tige
* l’angle de rotation de la tige

Vitesse de la plaque sur tige fileté :

Hauteur parcourue en fonction du temps :

