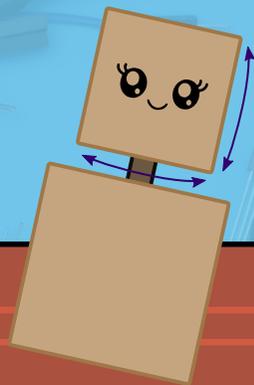


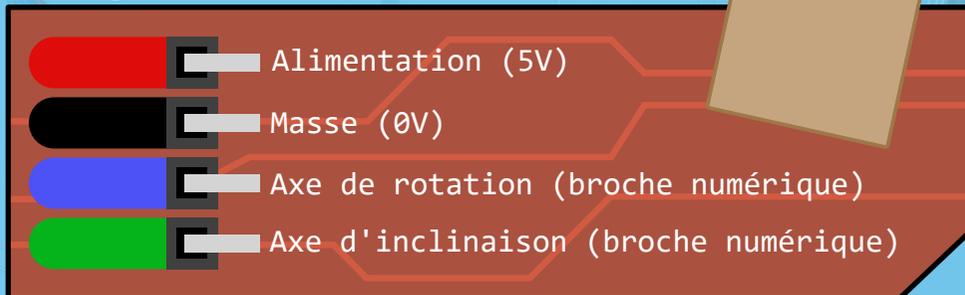
Robot en carton

Sortie

Robotique



Brochage



Fonctionnement

Le robot est composé de deux **servomoteurs**. On contrôle ces petits moteurs en leur indiquant un angle entre 0° et 180° qu'ils doivent atteindre. Un premier servo gère la **rotation** horizontale de la tête, et un second l'**inclinaison** verticale.

Code C++ - Faire tourner la tête du robot

```
#include <Servo.h>
Servo *servo = new Servo();
void setup()
{
    servo->attach(7); // Axe de rotation
}
void loop()
{
    servo->write(70);
    delay(300);
    servo->write(110);
    delay(300);
}
```