

# Robot savant

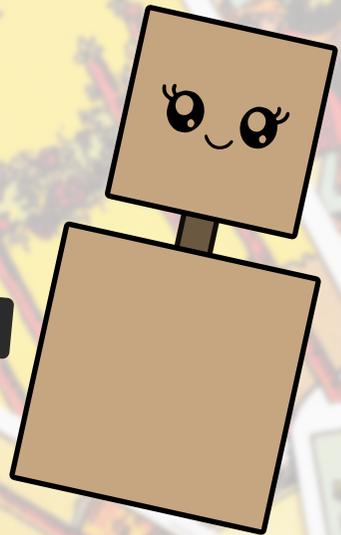
Dans ce projet, on fabrique un robot qui peut hocher la tête. On lui pose une question, appuie sur un bouton, et il nous répond (aléatoirement) par oui ou par non.

## AVANCÉ

### Matériel

Robot en carton ×1

Bouton poussoir ×1



### Fonctions nécessaires

```
Servo.attach(BROCHE)
```

```
Servo.write(ANGLE)
```

```
delay(DURÉE)
```

```
digitalRead(BROCHE)
```

```
random(MAX)
```

```
#include <Servo.h>
```

Il faut utiliser  
la bibliothèque  
"Servo"

### Détails

Il faut détecter l'appuie sur le bouton à l'aide d'un **détecteur de front**.

Ensuite, on **tire au sort** la réponse : 0 pour oui, 1 pour non.

En fonction du résultat, on exécute la **séquence** correspondante en contrôlant les servomoteurs.