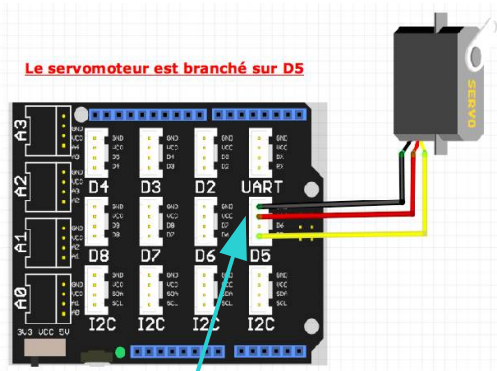




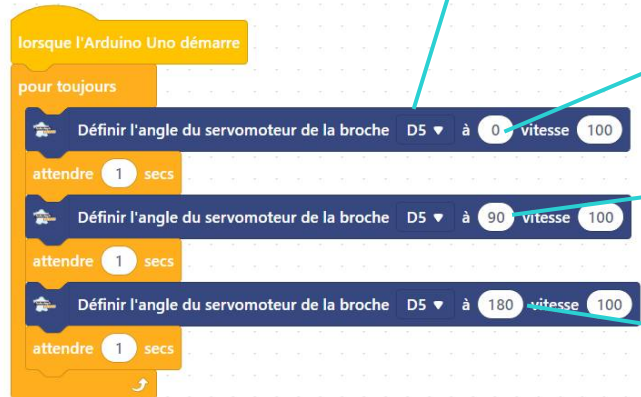
# ARDUINO / MBLOCK5

## Utilisation du servomoteur

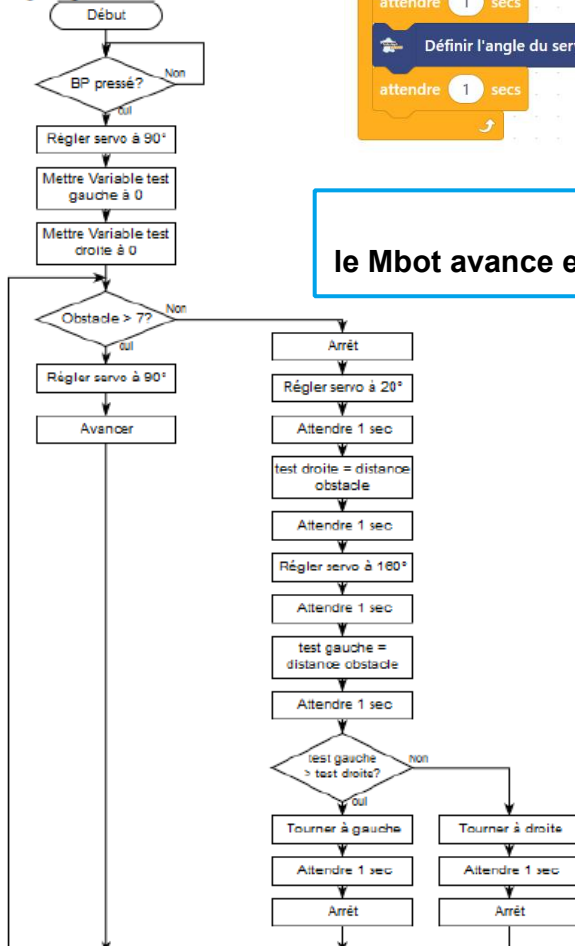
Un servomoteur est un moteur capable de maintenir une opposition et dont la position est vérifiée en continu et corrigée en fonction de la mesure. Le servomoteur intègre dans un même boîtier, la mécanique (moteur et engrenage), et l'électronique, pour la commande et l'asservissement du moteur. La position est définie avec une limite de débattement d'angle de 180 degrés.



### Exemple de programmation



### Organigramme



### Exemple d'organigramme : le Mbot avance et tourne du coté où l'obstacle est le plus éloigné

