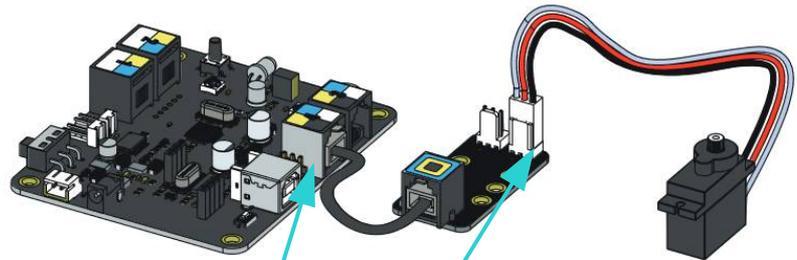




MIBOT / MIBLOCK

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.

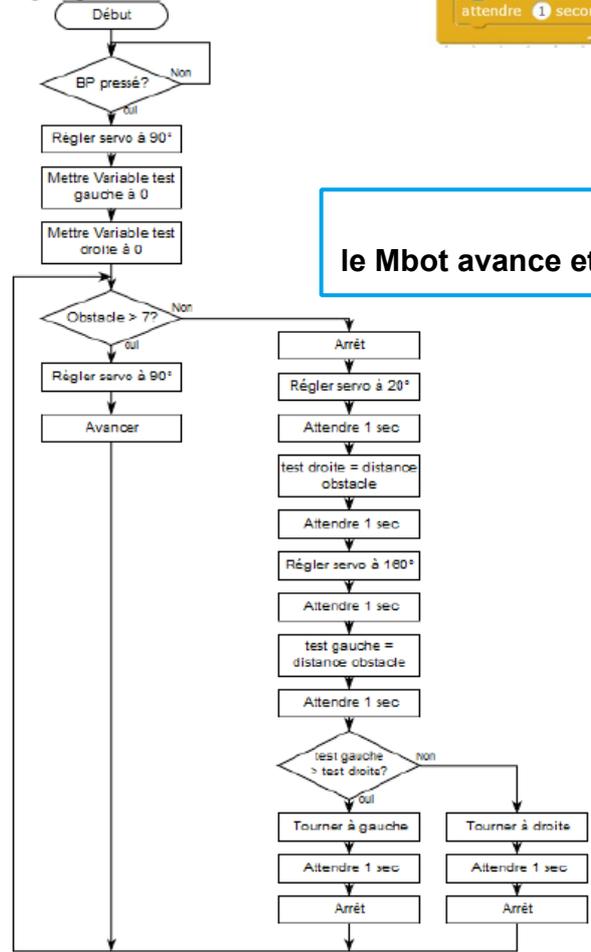


Exemple de programmation

```
mBot - générer le code
attendre jusqu'à bouton de la carte pressé
répéter indéfiniment
  régler le servomoteur du Port 1 Slot 1 à un angle de 20°
  attendre 1 secondes
  régler le servomoteur du Port 1 Slot 1 à un angle de 90°
  attendre 1 secondes
  régler le servomoteur du Port 1 Slot 1 à un angle de 160°
  attendre 1 secondes
```



Organigramme



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



```
Lorsque le mBot(mcore) démarre
attendre sur appui du bouton Carte - pressé ? secs
pour toujours
  servo port 1 emplacement1 positionné à un angle de 0
  attendre 1 secs
  servo port 1 emplacement1 positionné à un angle de 90
  attendre 1 secs
  servo port 1 emplacement1 positionné à un angle de 180
  attendre 1 secs
```