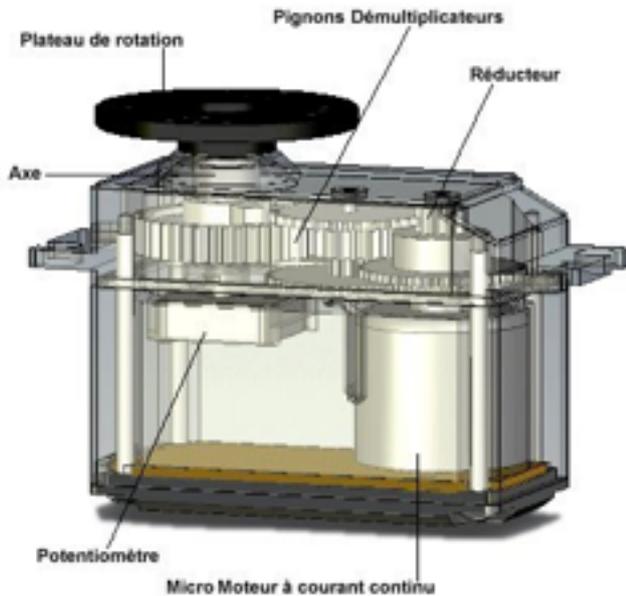
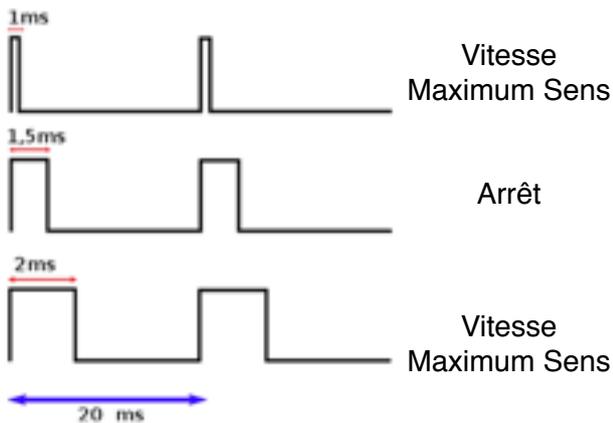


Servomoteur à rotation continue

Principe de fonctionnement :



Site 9



Le servomoteur à rotation continue est exactement le même qu'un servomoteur classique. La seule différence est qu'il n'est pas asservi en position.

Donc, il continue de tourner.

[Tutoriel pour modifier un servomoteur classique en servomoteur à rotation continue](#)

Vous pouvez acheter directement des servomoteurs à rotation continue donc pas besoin de bricoler.

Le principe de commande est strictement le même que pour un servomoteur classique. La seule différence est que la largeur de l'impulsion 1 ms à 1,5ms va régler la vitesse à laquelle votre servomoteur va tourner dans un sens. et de 1,5ms à 2ms va régler la vitesse à laquelle le servomoteur tourne dans l'autre sens.

Exemples ci-contre :

On envoie une impulsion de 1ms, le servomoteur va tourner à sa vitesse maximum dans un sens

Si maintenant, je lui envoie une impulsion de 1,25ms, il va tourner dans le même sens mais à la moitié de sa vitesse maximum.

Même chose pour l'autre sens (impulsion de 1,5 à 2 ms)

Afin d'arrêter le servomoteur, il faut lui envoyer une impulsion de 1,5ms

Donc pour piloter en vitesse et en sens de rotation on envoie juste un angle entre 0 et 89° pour que notre servomoteur tourne dans un sens (vitesse en fonction de l'angle) et de 91° à 180° afin qu'il tourne de la même façon dans l'autre sens. Attention l'arrêt du servomoteur se trouve à 90° (mais cela peut être légèrement décalé 88° à 92°)