

```

//---- inclusion de librairie
#include <Servo.h> // inclut la librairie Servo

//--- entete déclarative = variables et constantes globales
int octetReception=0; // variable de réception octet
long nombreReception=0; // déclare variable long stocker nombre recu

const int brocheServo3=3; // broche du servomoteur
const int brocheServo5=5;
const int brocheServo7=7;
const int brocheServo9=9;
const int brocheServo11=11;
const int brocheServo13=13;

Servo servo1; // déclaration d'un objet servomoteur

void setup() { //--- la fonction setup() : exécutée au début et 1 seule fois

  Serial.begin(115200); // initialise la vitesse de la connexion série
  //-- utilise la meme vitesse dans le Terminal Série

  pinMode(brocheServo3,OUTPUT);
  pinMode(brocheServo5,OUTPUT);
  pinMode(brocheServo7,OUTPUT);
  pinMode(brocheServo9,OUTPUT);
  pinMode(brocheServo11,OUTPUT);
  pinMode(brocheServo13,OUTPUT);

  servo1.attach(brocheServo5); // attache le servomoteur à la broche

  Serial.println ("***** Etalonnage servomoteur ***** ");

  Serial.println ("Verifier que option <nouvelle ligne> est active.");
  Serial.println ("Saisir valeur entre 500 et 2500 microsecondes");

} // fin de la fonction setup()

void loop() { //--- la fonction loop() : exécutée en boucle sans fin

  while (Serial.available()>0) { // si un caractère en réception

    octetReception=Serial.read(); // lit le 1er octet de la file d'attente

    if (octetReception==10) { // si Octet reçu est le saut de ligne

```

```

Serial.print ("Saut de ligne reçu : ");
Serial.print ("Nombre reçu = "); // affiche la le nombre reçu
Serial.println (nombreReception);

servo1.writeMicroseconds(nombreReception);
Serial.print ("Largeur impulsion servomoteur = ");
Serial.print (nombreReception);
Serial.println (" microsecondes");

    nombreReception=0; //RAZ le String de réception
    delay(10); // pause
    break; // sort de la boucle while
} // fin if

else { // si le caractère reçu n'est pas un saut de ligne

    octetReception=octetReception-48; // transfo valeur ASCII en valeur décimale

        // calcul du nombre à partir des valeurs reçues
        if ((octetReception>=0)&&(octetReception<=9)) nombreReception =
(nombreReception*10)+octetReception;
        else Serial.println("La chaine n'est pas un nombre valide !");

        delay(1); // laisse le temps au caractères d'arriver

    } // fin else

} // fin while - fin de réception de la chaine

} // fin de la fonction loop()

```