

<https://mistert.freeboxos.fr/circuit/avr8js/test.html?id=avr8js>

[https://mistert.freeboxos.fr/circuit/avr8js/test.html?id=adc\\_ramp](https://mistert.freeboxos.fr/circuit/avr8js/test.html?id=adc_ramp)

<https://circuitdigest.com/sites/default/files/inlineimages/u5/Motor-Controller-Module-Pinouts.jpg>

<mermaid> graph TD

```
A([Début]) --> B[Initialisation Arduino : broches, interruption, série]
B --> C[/Lecture du rapport cyclique et position finale/]
C --> D[Compteur = 0 / alphafinal = 50]
D --> E{compt < position finale ?}
E -->|Oui| F[/Sortie moteur AV : PWM augmente/]
F --> G[alphafinal = alphafinal + 1]
G --> E
E -->|Non| H[/Arrêt moteur PWM = 0/]
H --> I[/Afficher position finale et "Cycle terminé"/]
I --> J([Fin])
```

</mermaid>

From:

<https://mistert.freeboxos.fr/dokuwiki/> - **Wiki de Sébastien TACK**

Permanent link:

<https://mistert.freeboxos.fr/dokuwiki/doku.php?id=test&rev=1760303798>

Last update: **2025/10/12 21:16**

