Programme

**#picaxe 08M2**

**dirsc=%00000100**
**symbolTSOP=pinc.3**
 **debut:**
**if tsop=0 then**
**servo c.2,100**
**servopos c.2,100**
**wait 1**
**servopos c.2,150**
**wait 1**
**servopos c.2,100**
**servo c.2,off**
**endif**
**goto debut**
**end**

Montage



5V

100nF

tsop

10K

C.5    C.0
C.4    C.1
C.3    C.2

08 M2
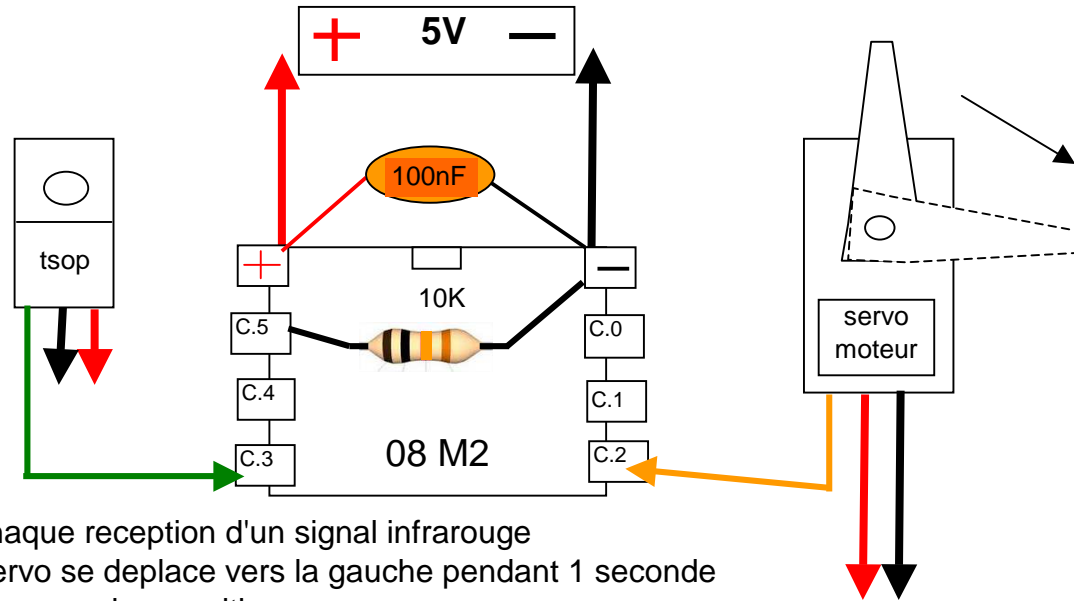
servo
moteur

A chaque reception d'un signal infrarouge
le servo se deplace vers la gauche pendant 1 seconde
puis reprend sa position