

```

#!/bin/bash
# Script servo.sh
# Test d'un servomoteur en ligne de commande
# Déplacement du servo d une butée à l autre 10 fois de suite

# Effacer l ecran
clear

# Compteur de boucle
i="1"
# Position du servomoteur
pos="150"

# Passer le GPIO 18 en sortie, mode PWM hardware
gpio -g mode 18 pwm

# Utiliser le mode PWM Mark/space
gpio pwm-ms

# Configurer pwmClock et pwm Range
gpio pwmc 192
gpio pwmr 2000

# Amener le servomoteur au centre
gpio -g pwm 18 $pos

# Exécuter n fois
for i in `seq 1 5`;
do
    # echo "Boucle $i"
    while test $pos -lt 250
    do
        # echo "Entrée boucle gauche"
        # Amener le servomoteur à gauche
        pos=$(( $pos + 2 ))
        gpio -g pwm 18 $pos
        # echo $pos
        sleep 0.005
    done
    # echo "Sortie boucle gauche"
    sleep 0.5
    while test $pos -gt 60
    do
        # echo "Entrée boucle droite"
        # Amener le servomoteur à droite
        pos=$(( $pos - 2 ))
        gpio -g pwm 18 $pos
        # echo $pos
        sleep 0.005
    done
    # echo "Sortie boucle droite"
    sleep 0.5
done

```

done

```
# Remettre le servomoteur au centre  
gpio -g pwm 18 150
```

```
echo "Test du servomoteur terminé"
```