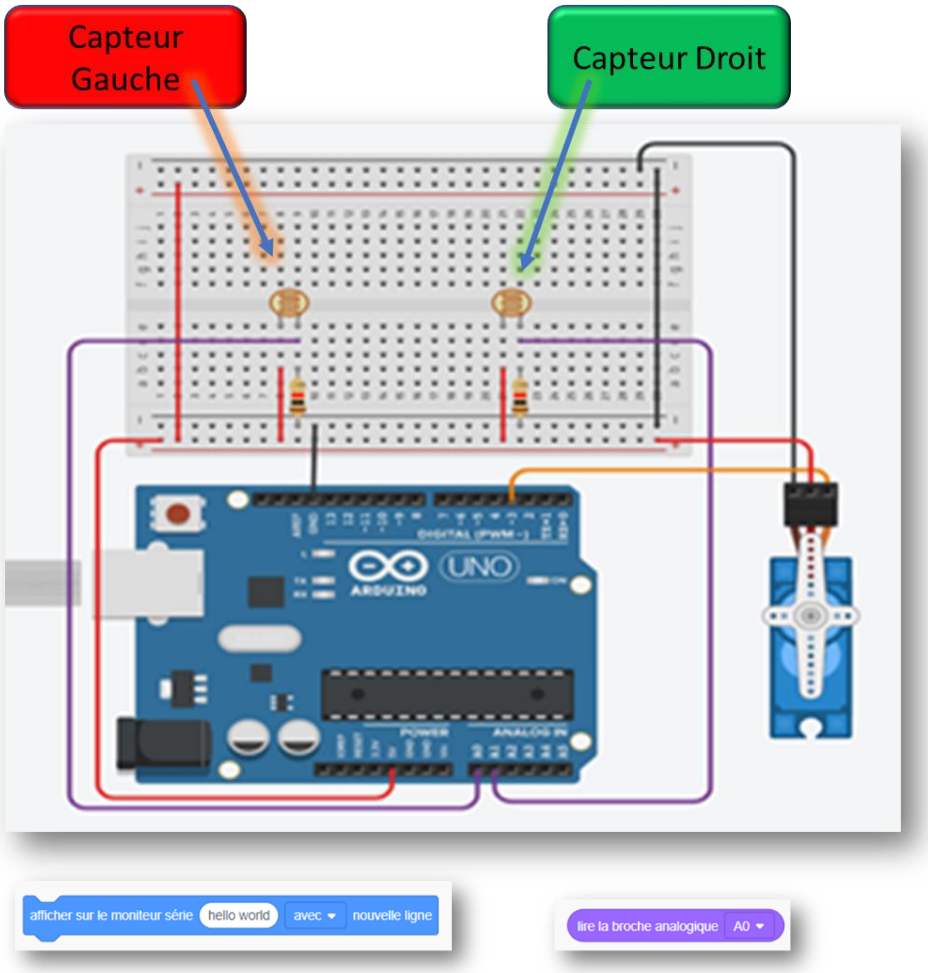
Séquence 3 Séance 3 :

1) **Réaliser le programme permettant de lire les deux niveaux des capteurs :**
   - *Capteur Droit*
   - *Capteur Gauche*



Lecture du Capteur Gauche

2) **Repérez le minimum et le maximum *(en faisant varier l'un ou l'autre curseur)***



Valeur Min (Capteur Gauche) :

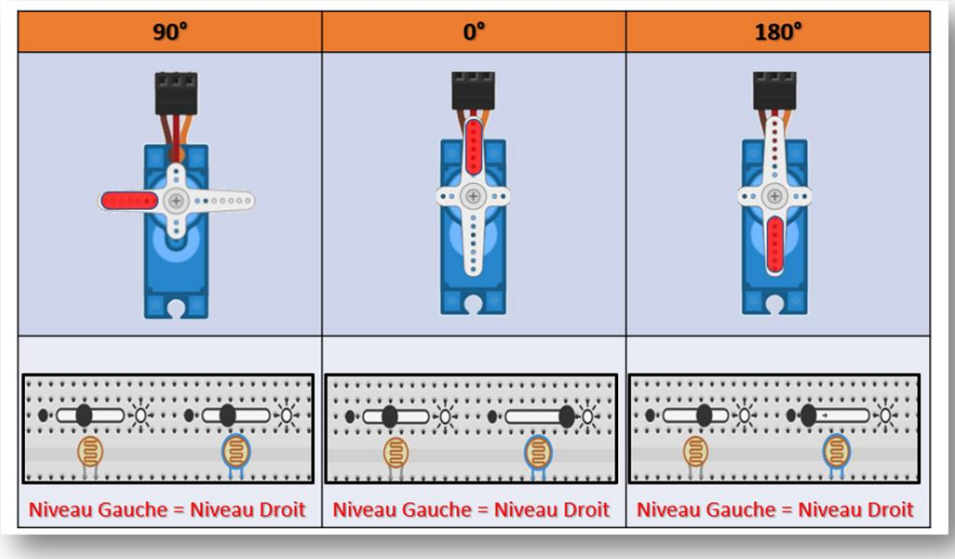
Valeur Max (Capteur Gauche) :

3) ***On désire que les deux capteurs varient entre 0 et 100 (0 : pas de lumière et 100 : Lumière max)***

Sous Tinkercad trouver les corrections (voir coup de pouce Quatrième proportionnelle) Coup de pouce



4) ***On désire placer le servo-moteur dans trois positions :***



- ***90° quand les deux niveaux sont au même niveau***
- ***0° quand le niveau droit est supérieur au niveau gauche***
- ***180° pour l'autre Cas***