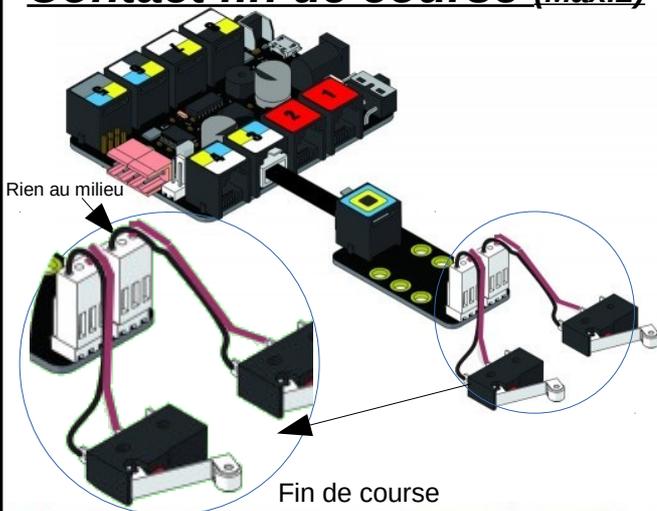
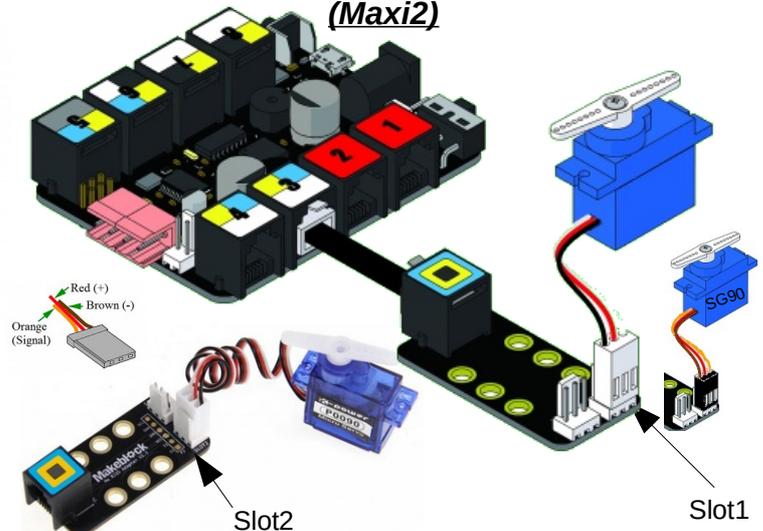


### Avec bouton ou Contact fin de course (Maxi2)



état du fin de course sur Port1 Slot1

### Avec servomoteur (Maxi2)



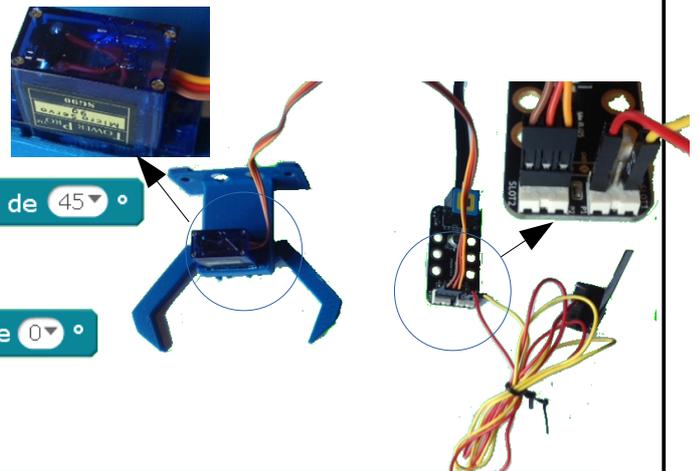
régler le servomoteur du Port6 Slot2 à un angle de 90°

### Auriga - générer le code

répéter indéfiniment

```

si état du fin de course sur Port10 Slot1 alors
    régler le servomoteur du Port10 Slot2 à un angle de 45°
    attendre 1 secondes
sinon
    régler le servomoteur du Port10 Slot2 à un angle de 0°
    attendre 1 secondes
    
```



### Autres configurations

