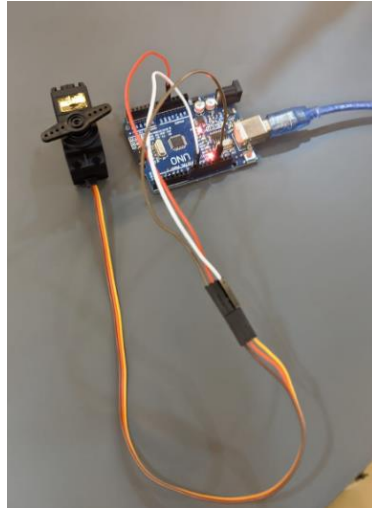


مهمة: SERVO MOTOR

الوصف: عبارة عن محرك إما خطي أو دوار، نستطيع من خلاله التحكم في كل من الموضع سواء خطي أو زاوي، السرعة والتسارع. نستطيع من خلال برمجته من الاردينو تحديد زاوية دورانه



رسم توضيحي 1 دائرة السيرفو

CODE

```
#include <Servo.h>

Servo myservo;  // create servo object to control a servo
// twelve servo objects can be created on most boards

int pos = 0;    // variable to store the servo position

void setup() {
  myservo.attach(9);  // attaches the servo on pin 9 to the servo object
}

void loop() {
  for (pos = 0; pos <= 180; pos += 1) { // goes from 0 degrees to 180 degrees
    // in steps of 1 degree
    myservo.write(pos);                 // tell servo to go to position in variable 'pos'
    delay(15);                          // waits 15 ms for the servo to reach the position
  }
  for (pos = 180; pos >= 0; pos -= 1) { // goes from 180 degrees to 0 degrees
    myservo.write(pos);                 // tell servo to go to position in variable 'pos'
    delay(15);                          // waits 15 ms for the servo to reach the position
  }
}
```