



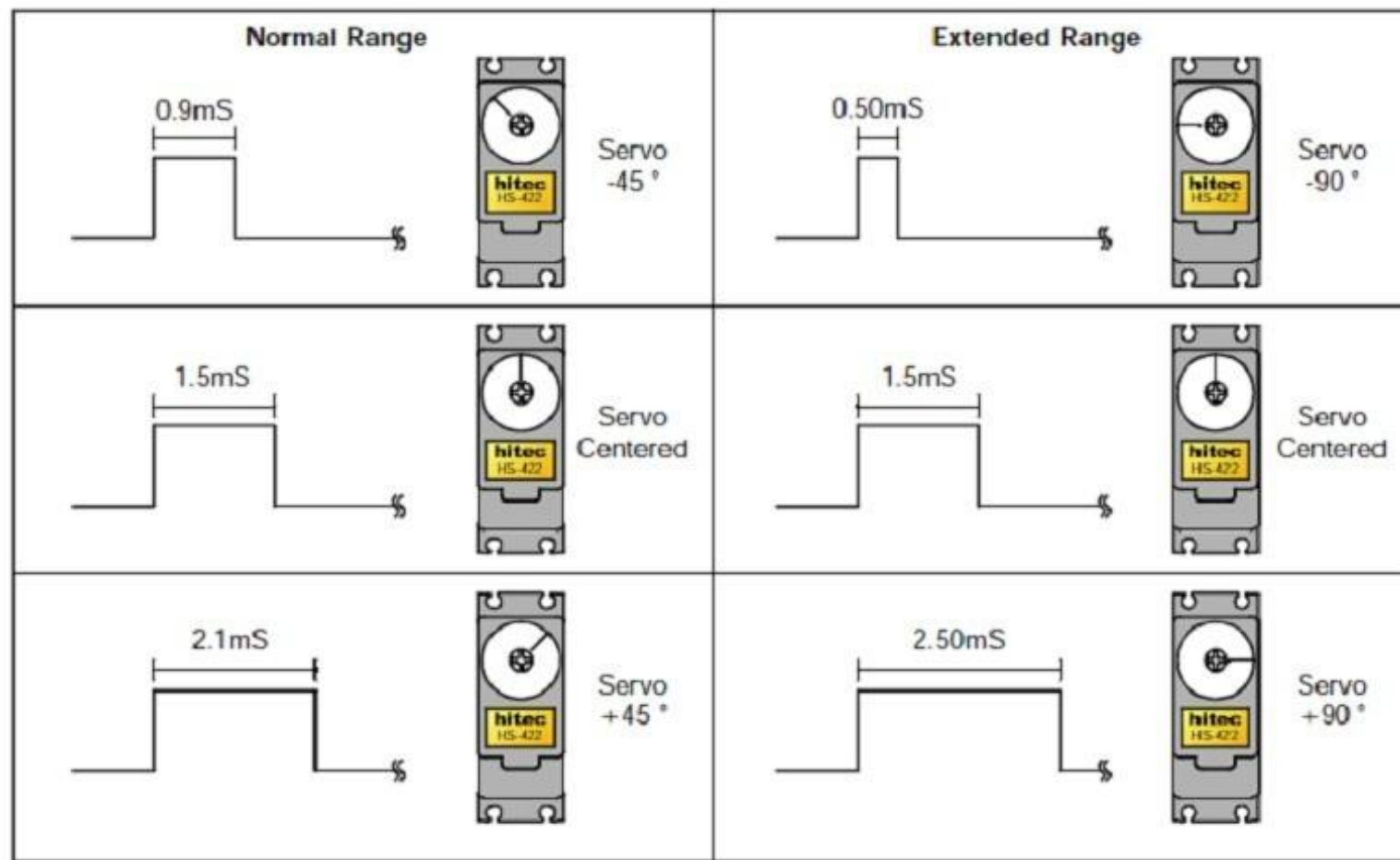
舵机控制

舵机控制原理

- 舵机是一种可以控制转动角度的电机，它使用PWM的占空比调节角度



MG995舵机



寻迹传感器原理

舵机控制方法

- Arduino在安装时内置了舵机的库函数，只要引用相关的头文件就可以使用

引用舵机库

实例化舵机(给这台舵机起名字)

宏定义，便于阅读和修改

使用哪个IO控制舵机

控制舵机角度

```
#include <Servo.h>
Servo myservo; //实例化舵机
#define SERVO 9 //设置舵机控制IO
#define MIDDLE_ANGLE 90 //设置舵机中位（平衡）角度
void setup()
{
    myservo.attach(SERVO); // 选择控制的舵机的IO
    myservo.write(MIDDLE_ANGLE); // 指定舵机转向的角度
}

void loop()
{
    myservo.write(MIDDLE_ANGLE); // 指定舵机转向的角度
    delay(50); //延时给舵机运行的时间
}
```