

# Waarnemingen

Erwin de Haan en Robin Hes

February 21, 2013

## 1 Waarnemingen

- Eerst moet de voeding aan, daarna het signaal met een pulswijdte van 1.5ms. Als de servo daarna niet naar behoren werkt, moet er even gesweept worden
- Bij een pulswijdte van minder dan 1.5ms draait de servo CW, bij een hogere pulswijdte draait hij CCW