

MÓDULO 4:

PROYECTO 5.1 "Servos 0-180"

CURSO PROGRAMACIÓN DE PLACAS ROBÓTICAS

A solid orange horizontal bar at the bottom of the slide.

Introducción

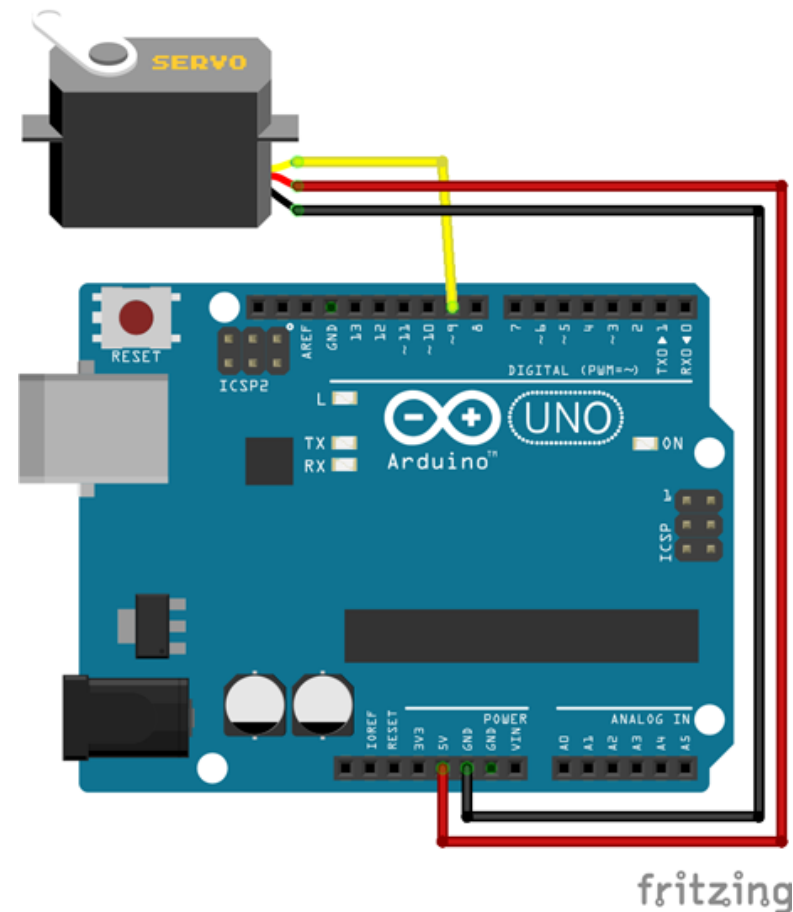
- El objetivo de esta práctica consiste en mover un servomotor desde su posición o ángulo de 0° hasta 180° y vuelta a empezar, de forma repetida. Además, se desplazará de 10° en 10° .

Montando el circuito

1. Conectamos el cable rojo (positivo del servomotor) al pin 5V de la placa de arduino, el cable negro (negativo del servomotor) al pin GND de la placa de arduino y el color amarillo al pin analógico PWM 9 de la placa de arduino.

Servo motores	
Polarizado	Sí
Tensión operativa	5V
Rotación	0° a 180°

Montando el circuito



Comentario del código

- En primer lugar, se importa la librería a utilizar y se inicializa el objeto llamado servomotor. Además se configura el pin analógico PWM 9 a utilizar por el servomotor. Esta configuración se establece en la función setup(), ya que solamente se ejecuta una vez.
- Por otro lado, al ejecutar el código se recorre 18 veces el cambio de ángulo por 10° esperando una décima de segundo. De esta forma el servomotor se desplazará hasta la posición 180°. Y como tiene que regresar se vuelve a crear un bucle pero en este caso la variable irá decrementando de 10° en 10°.