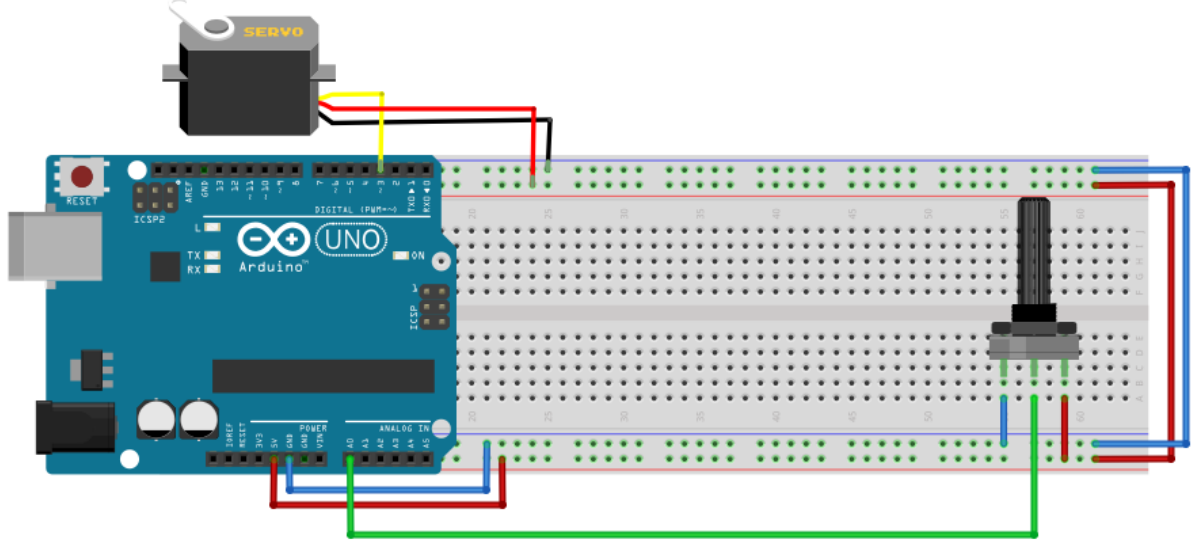


## ROBOTİK KODLAMA ATÖLYESİ – ARDUINO DERSLERİ

### DERS – 8



**Servo motor**= gönderilen kodlanmış sinyaller ile şaftı belli bir açığa dönen motorlardır. 0 – 180 derece arasında değer alırlar. Genelde robot yapımında en çok tercih edilen motor çeşididir. PWM sinyaller ile kullanılır.

```
sketch_apr13b | Arduino 1.8.5
Dosya Düzenle Taslak Araçlar Yardım

sketch_apr13b

#include <Servo.h> // servo kütüphanesini tanıtıyoruz
Servo sg90; //servoya programda yardımcı olması için isim atıyoruz
int pot=A0; //potansiyometreyi A0 pinine bağladık.
int potdeger; //potansiyometrenin değerlerini kaydedeceğimiz değişken.
int acideger; //açı değeri tanıtıldı.
void setup()
{
  Serial.begin(9600); //seri haberleşmeyi başlatıyoruz.
  sg90.attach(3); //servonun 3. pine bağlandığını belirtiyoruz
}

void loop()
{
  potdeger=analogRead(pot); //potansiyometreden değer okuyoruz
  acideger=map(potdeger , 0 , 1023 , 0 , 180 ); //değişken dönüşümü yapıyoruz
  sg90.write(acideger); //açı değeri ile servo motoru çalıştırıyoruz.
  Serial.print("açı değeri= ");
  Serial.println(acideger); //ekrana açı değeri bildiriyoruz.
}

Yükleme tamamlandı.
Çalışmanız programın 3178 bayt (9 %) saklama alanını kullandı. Maksimum 32
Global değişkenler belleğin 249 byte kadarını (12%) kullanıyor. Yerel de

21 Arduino/Genuino Uno on COM5
```

**Servo.h**= servo motor kütüphanesini arduinoya dahil eden kod.

**Servo sg90** = servo motora kodda kullanmak için isim ataması yapılır.

**Sg90.attach (pin);**= komutu servo motora sinyal göndereceğimiz pini arduinoya tanıtmaya yarar.

**Sg90.write** = komutu servo motora komut vermeye yaran kod satırıdır.