

1. Vježba

- Proučiti dokumentaciju servo motor (*DFRobot_SER0050.pdf*).
- Uspostaviti komunikaciju između STM ploče i servo motor.
- Kreirati PWM signal frekvencije 50Hz pomoću tajmera 4 (TIM4) a izlaz dovesti na kanal 4.
- U *while* petlji glavnog programa omogućiti korisnički unos za ugao zakretanja servo motora.