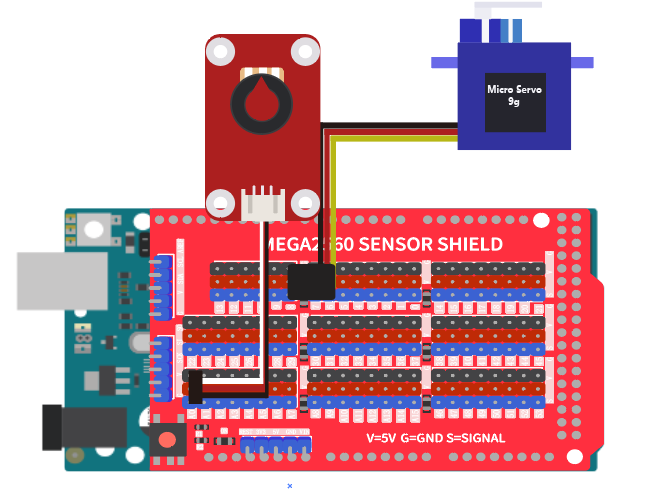
# 电位器控制舵机角度

* 实验所需材料：

Arduino 2560、旋钮电位器模块、9G舵机

* 连接示意图



我们将旋钮电位器的数值转化为角度 输入到主板中，这样就可以通过旋钮电位器来控制舵机了

|  |
| --- |
| /\*  OpenJumper LEDModule  www.openjumper.com  \*/  #include <Servo.h>  volatile int num;  volatile int \_angle;  Servo servo\_8;  void setup(){  num = 0;  \_angle = 0;  servo\_8.attach(8);  }  void loop(){  num = analogRead(A0);  \_angle = (map(num, 0, 1023, 0, 180));  servo\_8.write(\_angle);  delay(1000);  } |