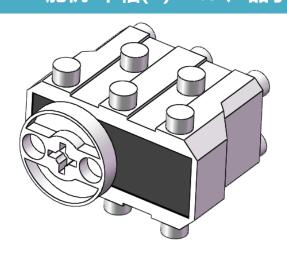


舵机-单轴(B)V1.0 产品手册



公司	杭州纳茵特科技有限公司
产品名称	舵机-单轴(B)V1.0
产品编码	N-F-0401-1
适用硬件	积木式教育机器人 (M4E) 、Micro: bit 开源 套件
手册版本	1.0
发布日期	2020年5月
企业网站	www.RobotEdu.com



1. 简介

舵机是一种位置(角度)伺服的驱动器,适用于那些需要角度不断变化并可以保持的控制系统。目前,在遥控航空、航天模型控制动作,改变方向的重要组成,不同类型的遥控模型所需的舵机种类也随之不同。如何审慎地选择经济且合乎需求的舵机,也是一门不可轻忽的学问。

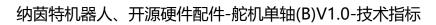
舵机主要适用于那些需要角度不断变化并可以保持的控制系统,比如 人形机器人的手臂和腿,车模和航模的方向控制。 舵机的控制信号实际上是一个脉冲宽度调制信号(PWM信号),该信号可由 FP-GA 器件、模拟电路或单 片机产生。

纳茵特机器人配件的舵机-单轴(B)V1.0,可以精确地给它指定一个角度。舵机会自动移向并停留在指定的角度。可用来制作手臂、腿和其它来回移动而不是转圈的机械附属肢体。

特性 1:接口采用六芯水晶插头,方便多次插拔;

特性 2: , 有 ABS 材料外壳, 支持积木拼插;

2. 参数说明



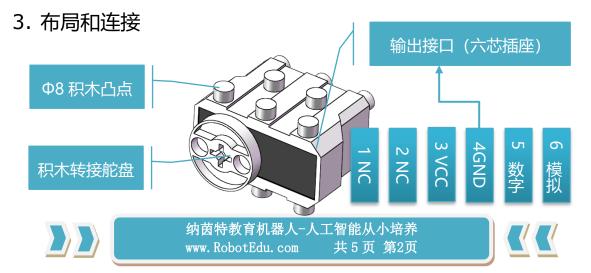


产品编码: N-F-0401-1接口类型:标准 6 芯电压: 5V控制方式: PWM输出类型: 数字重量: 75g

外观尺寸: 60×60×40mm 平均速度: 0.18 (秒/60度)

用途: 用于机器人活动关节、或作为手臂运动

配件: 伺服舵机-单轴(B) 1块

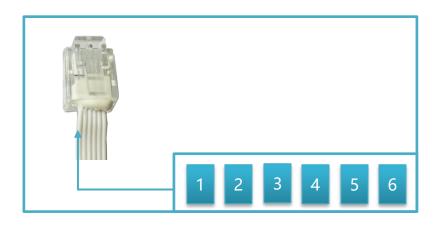




● 积木凸点:

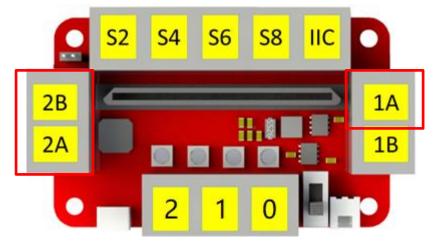
可连接纳茵特积木构件;

● 水晶头: 6 芯标准水晶座接头,线序默认如下:



4. 使用

将该配件水晶线插头插在 micro:bit 扩展板的电机接口 M1A(P8/P12)、M2A(P13/P14)、M2B(P15/P16), P0,P1,P2 任选取一个即可, 具体详见《Micro:bit 扩展板 v1.4》用户手册。



5. 使用例程

① 以 Python 代码为例

将舵机连接到 micro: bit 扩展板的 P0 口;

以下代码为:控制舵机 0~180 度来回转动。







```
from microbit import *
import Servo #调用舵机库
sv=Servo(pin0) #将引脚定义为 SV 变量
while True:
  sv.angle(0) #控制角度到 0 度
  sleep(1000) #延时 1 秒=1000ms
  sv.angle(180) #控制角度到 180 度
  sleep(1000) #延时 1 秒=1000ms
```

② 以纳茵特积木式编程软件编写 C 代码为例

连接到纳茵特机器人 M4E 主机的端口 1 (通口 1) 。

读值函数: int servos(u8 port,u8 angel);

以下代码为: 在 M4E 主控上显示 1 号端口的返回值。

```
#include "main.h"
int main()
{
    RobotInit();//初始化
    while(1)
    {
        servos(1,0);//控制舵机到 0 度
        msleep(1000);//延时 1 秒
        servos(1,180);//控制舵机到 180 度
        msleep(1000);//延时 1 秒
}
```

纳茵特积木式编程软件下载地址(取件码: uhyw):

https://pan.baidu.com/share/init?surl=FKx-fT9k3qEkXTcFfL9lsA







附录 A: 产品手册版本历史版

本 1.0 (2020年8月5日)

本产品手册第一版。

客户支持

纳茵特产品的用户可以通过以下渠道获得帮助:

- 电话技术支持 (0571-88837306-206)
- 公司网站 (<u>www.RobotEdu.com</u>)
- 服务邮箱 (<u>server@RobotEdu.com</u>)



