servo类成员函数

|  |  |
| --- | --- |
| 函数 | 说明 |
| attach() | 设定舵机的接口，只有9或10接口可利用。 |
| write() | 用于设定舵机旋转角度的语句，可设定的角度范围是0°到180°。 |
| writeMicroseconds() | 用于设定舵机旋转角度的语句，直接用微秒作为参数。 |
| read() | 用于读取舵机角度的语句，可理解为读取最后一条write()命令中的值。 |
| attached() | 判断舵机参数是否已发送到舵机所在接口。 |
| detach() | 使舵机与其接口分离，该接口（9或10）可继续被用作PWM接口。 |