

第 6 课 控制 PWM 舵机速度

本节课内容主要控制扩展板上的 1 号 PWM 接口，通过控制角度达到的时间实现舵机的速度控制。[如需要了解 PWM 舵机的原理说明可移步到“第 5 课 控制单个 PWM 舵机\关于 PWM 舵机说明”](#)

1. 实现原理

在程序中，通过修改运行时间、舵机 ID 和舵机的脉宽来控制舵机的转动速度。该程序的源代码位于：`/home/pi/board_demo/pwm_servo_speed.py`

```
22 #! 失去前处理
23 def Stop(signum, frame):
24     global start
25     start = False
26     print('关闭中...')
27
28 signal.signal(signal.SIGINT, Stop)
29
30 if __name__ == '__main__':
31     while True:
32         board.pwm_servo_set_position(0.5, [[1, 1500]]) # 设置1号舵机脉宽为1500
33         time.sleep(0.5)
34         board.pwm_servo_set_position(0.5, [[1, 1000]]) # 设置1号舵机脉宽为1000
35         time.sleep(0.5)
36         board.pwm_servo_set_position(0.5, [[1, 500]]) # 设置1号舵机脉宽为500
37         time.sleep(0.5)
38         board.pwm_servo_set_position(1, [[1, 1000]]) # 设置1号舵机脉宽为1000
39         time.sleep(1)
40         board.pwm_servo_set_position(1, [[1, 1500]]) # 设置1号舵机脉宽为1500
41         time.sleep(1)
42         board.pwm_servo_set_position(1, [[1, 2000]]) # 设置1号舵机脉宽为2000
43         time.sleep(1)
44         board.pwm_servo_set_position(1, [[1, 2500]]) # 设置1号舵机脉宽为2500
45         time.sleep(1)
46         if not start:
47             board.pwm_servo_set_position(1, [[1, 1500]]) # 设置1号舵机脉宽为1500
48             time.sleep(1)
49             print('已关闭')
50             break
```

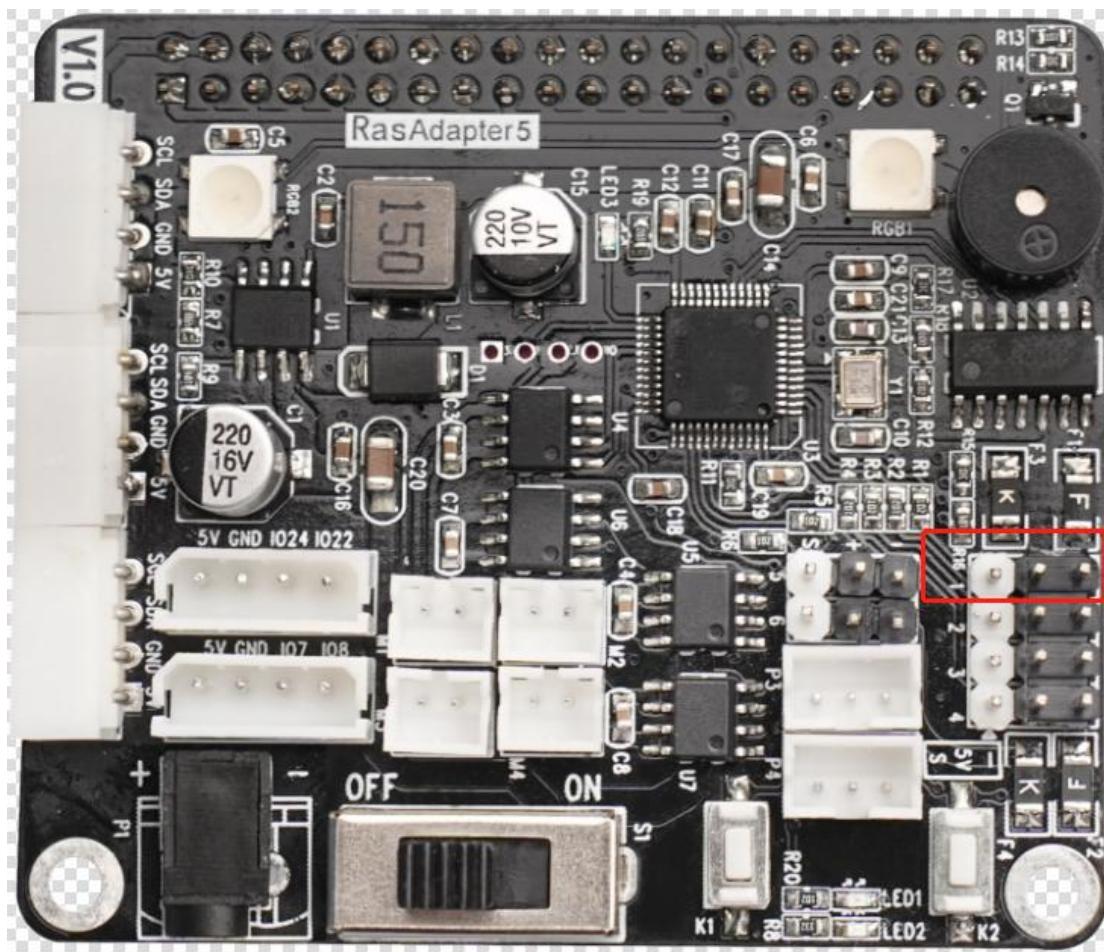
本节通过调用 Board 库中的 `pwm_servo_set_position()` 函数来实现对舵机的控制，以 `board.pwm_servo_set_position(0.5, [[1, 1100]])` 为例，其中：

第一个参数 “0.5” 代表舵机运行时间为 500 毫秒，若为 “1” 则代表运行时间为 1000 毫秒；

第二参数 “[[1, 1100]]” 表示设置 1 号舵机脉宽为 1100。

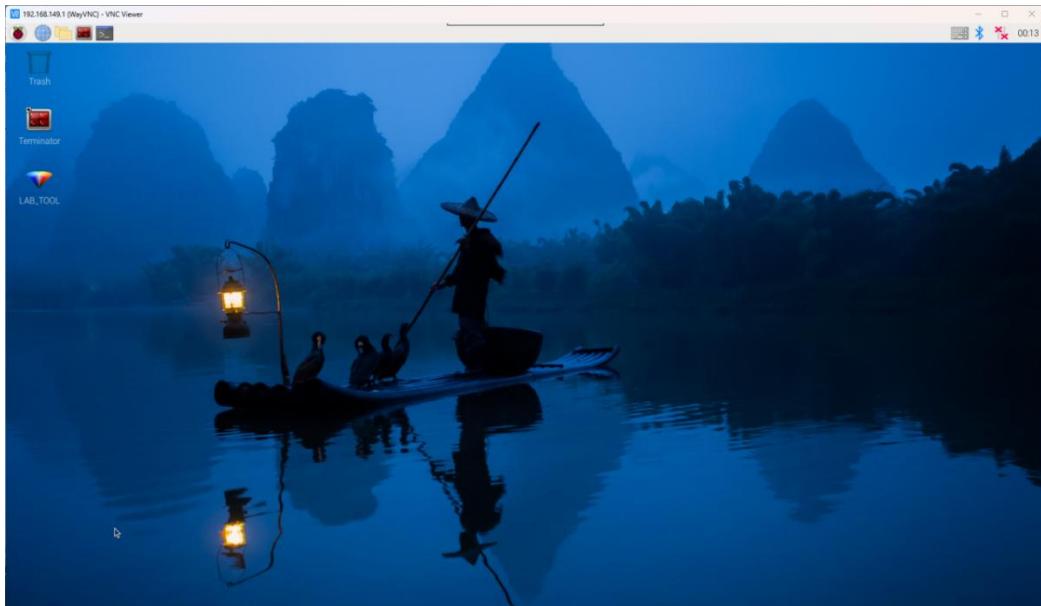
2. 准备工作

树莓派扩展板上板载了 6 个 PWM 舵机接口，我们接 1 号舵机进行测试如下图所示位置：

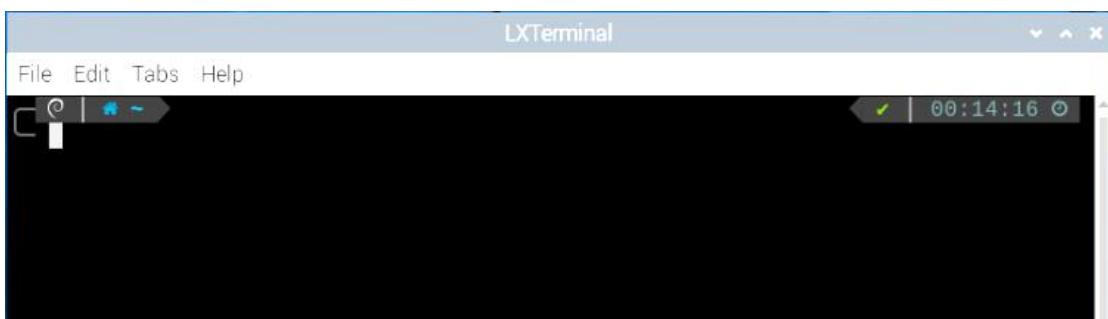


3. 实验步骤

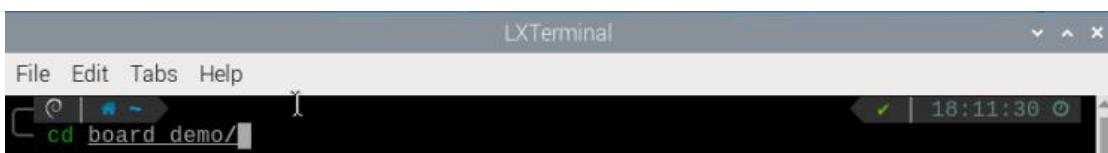
- 1) 将设备开机，将机器人通过 VNC 远程连接工具进行连接。



2) 点击桌面左上角的图标 ，或按下快捷键“**Ctrl+Alt+T**”打开命令行终端。



3) 输入玩法程序所在目录的指令 “**cd board_demo/**”，按下回车键。



然后输入运行玩法程序的指令 “**python3 pwm_servo_speed.py**”，按下回车键。



LXTerminal

```
File Edit Tabs Help
> cd board demo
> python3 pwm servo speed.py
```

*****功能:幻尔科技树莓派扩展板，控制PWM舵机速度*****

Official website:<https://www.hiwonder.com>
Online mall:<https://hiwonder.tmall.com>

Tips:
* 按下Ctrl+C可关闭此次程序运行，若失败请多次尝试！

4) 如需关闭此程序, 可按下“**Ctrl+c**”。若关闭失败可重复此操作, 直至退出。

4. 功能实现

程序运行后, 树莓派扩展板通过调整舵机的脉宽值, 可以控制舵机到达指定角度的时间, 从而实现速度控制。