



## 17.2 chizma. Servoyuritma va potensiometrni Arduinoga ulanish sxemasi.

### 17.1 listing

```
#include<Servo.h> // Servo kutubxonasini ulash
Servo servo1;
const int pinServo=8; // Servoyuritmani ulash uchun pin
const int POT=0; // Potensiometrni ulash uchun AO analogli kirish
int valpot =0; // potensiometr qiymatini saqlash uchun o'zgaruvchi
int angleServo =0; // Servoyuritmani burilish burchak qiymatini saqlash
uchun o'zgaruvchi
void setup()
// servo o'zgaruvchisini pinServo oyoqchasiga ulash
servo1.attach(pinServo);
void loop()
valpot = analogRead(POT); // potensiometr axborotini o'qish
// 0-180 oraliqqa qiymatni masshtablanadi
angleServo=map(valpot,0,1023,0,180);
// olingan burchakka servoyuritmani burulishi
servo1.write(angleServo);
delay(15); // servoyuritmaning burilishini kutish uchun sukut
```

### Bajarilish tartibi:

1. Servoyuritma datchigini va potensiometrni 17.2 chizmadako'rsatilganidek ulash.
2. Arduino platasiga 17.1 listingdagi sketchni yuklash.
3. Potensiometr tutkichini burash orqali servoyuritma holati boshqariladi.

### Mavzu doirasidan qo'shimcha savollar.

1. Servo motor nima?
2. Servo motorni button orqali boshqarish.
3. Servo motor LCD bilan loyihalash