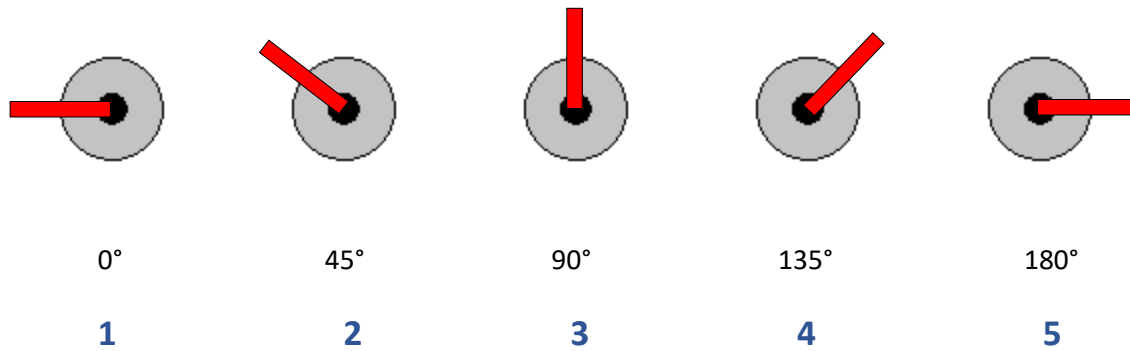


Práctica 13 – Control básico de un servomotor

El objetivo de esta práctica es lograr el control de un servomotor, de forma tal que podamos posicionarlo en un ángulo deseado en cualquier momento. Dependiendo concretamente del servomotor que usted haya conseguido, este tendrá un giro entre 0° y 180° , o hay otros que incluso pueden lograr más grados de desplazamiento.

Sin importar el servomotor que se haya conseguido, se desea realizar un control que permita posicionar el motor en los ángulos que se muestran a continuación:



Para ello a cada una de las posiciones se le asigna un número (el que se encuentra indicado en color azul debajo del ángulo). Al encender el circuito el motor deberá tomar la posición “3”.

Se le pide que, además del servomotor, el diseño tenga un teclado matricial, a través del cual el usuario podrá ingresar un número entre 1 y 5 para indicar la posición deseada en cualquier momento (los otros botones no harán nada).

También deberá tener un display de 7 segmentos en el cual usted indicará al usuario en qué posición se encuentra.

