파이썬 코딩

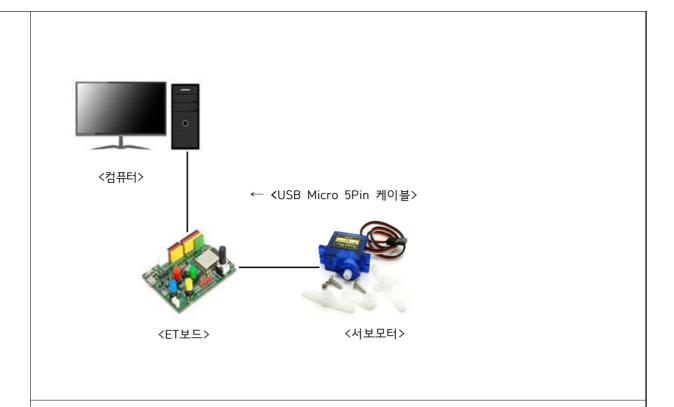
이티보드 파헤치기

21. 서보모터

학습내용

5. 가변저항으로 서보모터 제어 해보기





회 로 구 성



① 컴퓨터 본체의 USB포트에 케이블을 연결합니다.



② 다른 한쪽 케이블을 ET보드에 연결합니다.



③ 서보모터를 ET보드의 **D2**번 핀에 색상을 맞춰서 연결합니다.

```
# import
       from machine import Pin
       from machine import ADC
       from ETboard.lib.pin_define import*
       from ETboard.lib.servo import Servo
       # global variable
       servo = Servo(Pin(D2))
                                                 # 서보모터 핀 지정
       sensor = ADC(Pin(A0))
                                                 # 가변저항 핀 지정
소 스
      # setup
코 드
       def setup():
          sensor.atten(ADC.ATTN_11DB)
       # mainloop
       def loop():
          servo.write_angle(int(sensor.read()/15)) # 가변저항 값을 서보모터 값으로 설정
       if __name__ =="__main__":
          setup()
          whileTrue:
              loop()
```

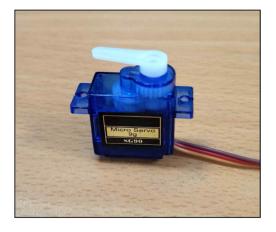


① 가변저항 센서를 좌우로 돌립니다.

동 작 과 정



② 가변저항 센서의 값이 증가하면 서보모터의 각도도 증가합니다. (최대 180도)



③ 가변저항 센서의 값이 감소하면 서보모터의 각도도 감소합니다.(최소 0도)

참 고

사 항

① 회로

○ 서보모터에 대한 참고 링크 :

https://m.blog.naver.com/PostView.naver?isHttpsRedirect=true&blogId=snpumds&logNo=14002 5919607

https://kocoafab.cc/learn/5

② 소스코드

○ 라이브러리를 설치하는 방법

https://codingrun.com/100

○ ESP32 서보모터 제어

https://m.blog.naver.com/PostView.naver?isHttpsRedirect=true&blogId=roboholic84&logNo=221838773803

https://blog.daum.net/rockjjy99/2656

○ 아두이노 서보모터 제어

http://wiki.vctec.co.kr/opensource/arduino/servocontrol

○ map함수에 대한 참고 링크

https://www.arduino.cc/reference/en/language/functions/math/map/

https://www.delftstack.com/ko/howto/arduino/arduino-map/