|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Caso de prueba** | Probar el funcionamiento del servomotor SG90 | | |
| **Identificador caso de prueba/s** | SG90-01-funcionamiento | | |
| **Función probar** | Funcionamiento del servomotor SG90 | | |
| **Objetivo** | Determinar el funcionamiento del servomotor | | |
| **Descripción** | Se desea conectar el servomotor SG90 a un Arduino UNO para determinar su correcto funcionamiento y ángulos de rotación con la precisión de 1° cada 20 ms (de fabrica) | | |
| **Criterios de éxito** | Funcionamiento correcto del servomotor en sus posibles ángulos de giro (90° a - 90°) con la precisión deseada | | |
| **Criterios de falla** | No alcanzar ángulos de giros correctos, fallas en conexiones | | |
| **Precondiciones** | Probar sin obstruir el servomotor con objetos | | |
| **Necesidades para el caso de prueba** | Módulo Arduino UNO  SG90 | | |
| **Autor** | Schlapp-Mansilla | | |
| **Fecha de creación** | 25-04-2017 | | |
| **Resultados** | [1] Se obtienen los ángulos de giros con la precisión correspondiente | | |
| **Código fuente/s** | [1] sg90-01-funcionamiento.ino | | |
| **Imágenes** |  | | |
| **Sketch** |  | | |