

Reto 14: Servomotor de rotación continua

El reto consiste en conectar un servomotor de rotación continua al pin digital 7 y hacer que:

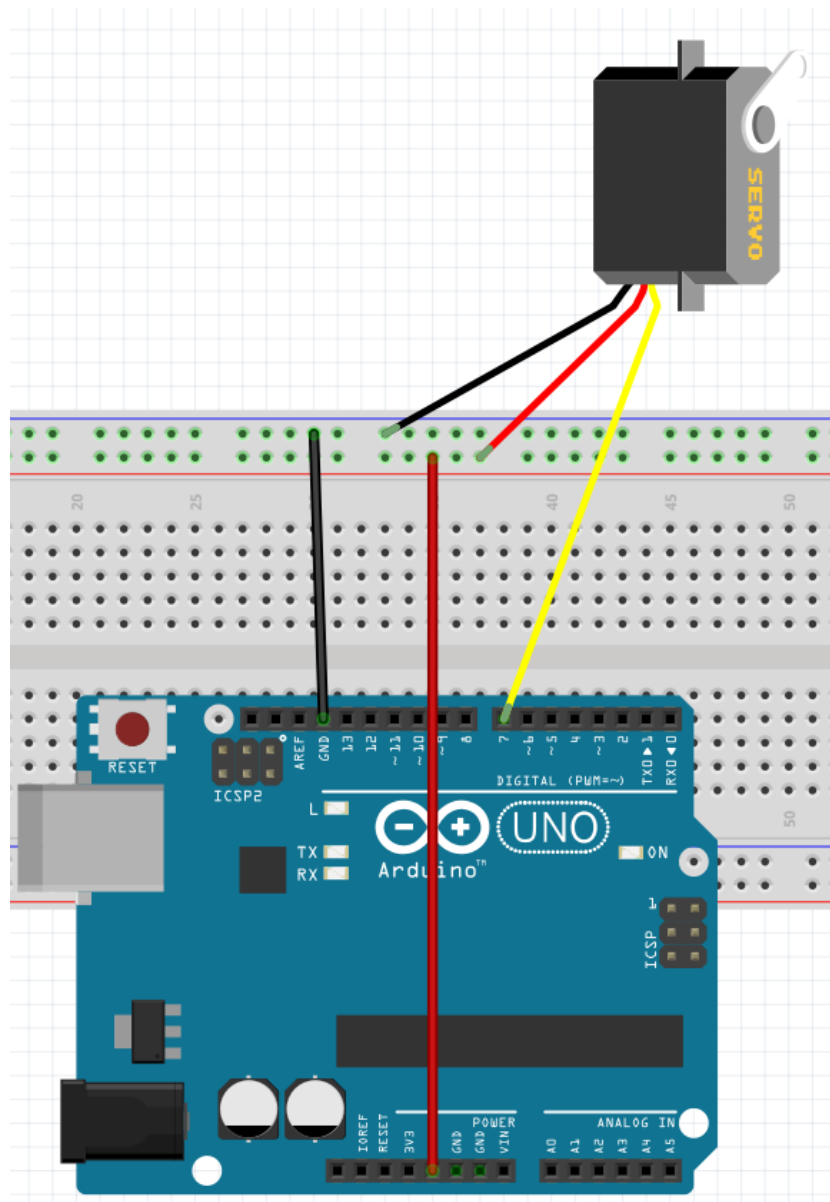
- Gire durante 3 segundos a máxima potencia en un sentido.
- Esté parado durante 2 segundos.
- Gire en sentido contrario al primero durante otros 3 segundos.

Objetivos:

- Conexión de servomotor de rotación continua.
- Carga y uso de librerías en este tipo de servo.

Conexionado

La forma de conexión será la que se muestra en la figura.



Código fuente

reto15

```
#include <Servo.h> //incluye la libreria Servo

Servo miservo; //declara objeto miservo de tipo Servo

void setup() {
  miservo.attach(7); //indica el pin de conexión de miservo
}

void loop() {

  miservo.write(0); //gira en un sentido a velocidad máxima
  delay(3000);
  miservo.write(90); //para
  delay(2000);
  miservo.write(180); //gira en el otro sentido a velocidad máxima
  delay(3000);

}
```