

Reto 12: Control de servomotor estándar

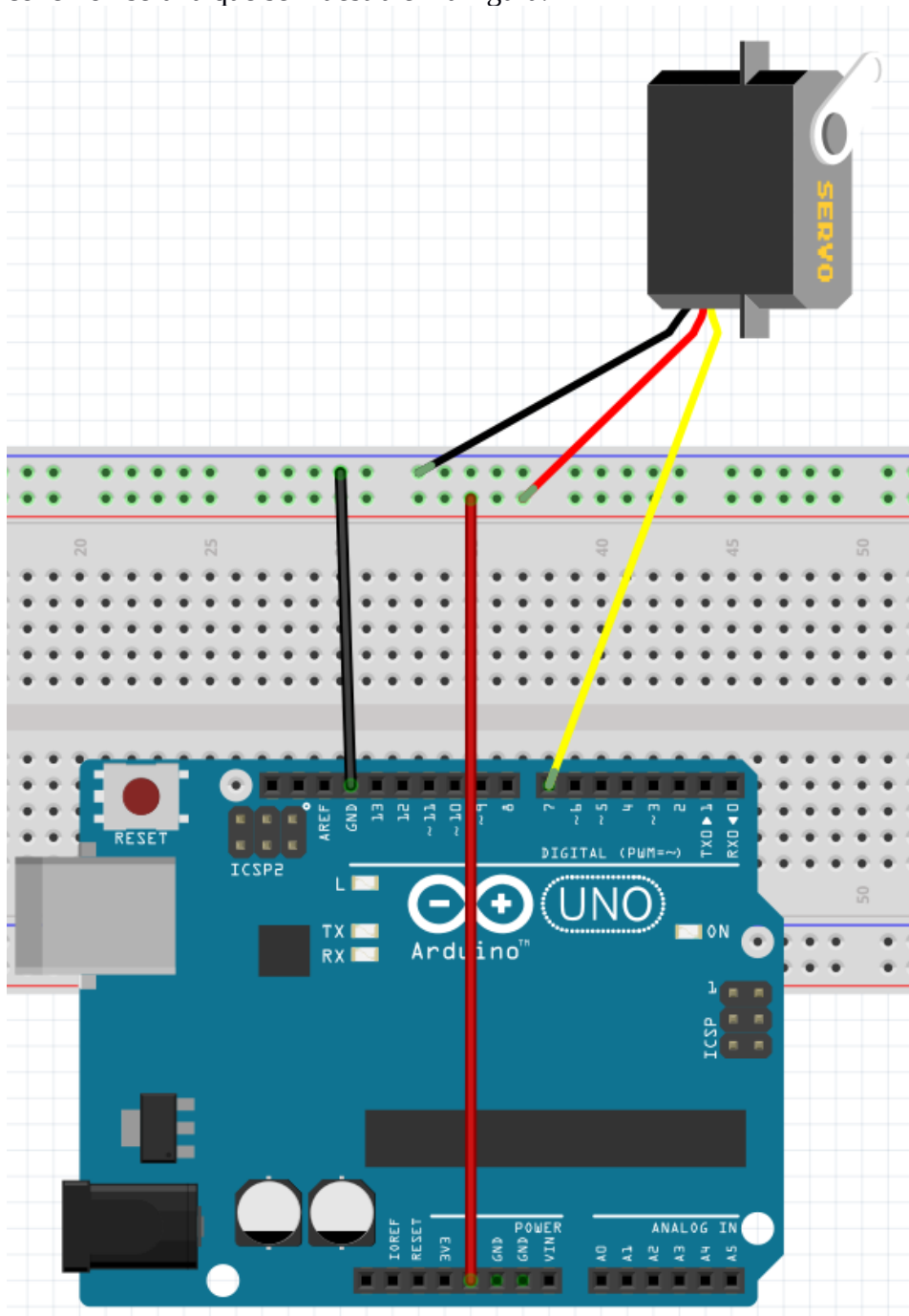
El reto consiste en conectar un servomotor estándar al pin 7 (está especialmente dispuesto en edubasica para ello), haciendo que el motor gire continuamente desde 0° a 180° y viceversa.

Objetivos:

- Conexión de Servomotor.
- Cargar y usar librerías.
- Repaso de orden de control for.

Conexionado

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



Código fuente

reto13

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

Servo miservo; //declaramos un objeto de tipo Servo llamado miservo

int val = 0;
int i = 0;

void setup() {
    miservo.attach(7); //conectamos el objeto miservo al pin digital 7
}

void loop() {
    for (i = 0; i < 180; i++) {
        miservo.write(i);
        delay(10);
    }
    for (i = 180; i > 0; i--) {
        miservo.write(i);
        delay(10);
    }
}
```