

Práctica 4: ejercicio2

Código:

```
#include <Servo.h>
```

```
// Declaramos la variable para controlar el servo
```

```
Servo servoMotor;
```

```
void ajuste_inicial() {
```

```
    // Desplazamos a la posición 0°
```

```
    servoMotor.write(0);
```

```
    // Esperamos 1 segundo
```

```
    delay(1000);
```

```
}
```

```
void setup() {
```

```
    // Iniciamos el monitor serie para mostrar el resultado
```

```
    Serial.begin(9600);
```

```
    // Iniciamos el servo para que empiece a trabajar con el pin 9
```

```
    servoMotor.attach(9); // Nos permite indicar en qué pin PWM tenemos conectado  
    nuestro servo
```

```
    ajuste_inicial();
```

```
}
```

```
void tres_angulos() {
```

```
    // Desplazamos a la posición 0°
```

```
    servoMotor.write(0);
```

```
    // Esperamos 3 segundos
```

```
    delay(500);
```

Participantes:

Denis Gomez Solla

Manuel Fernandez Uceira

```

// Desplazamos a la posición 90°
servoMotor.write(90);

// Esperamos 4 segundos
delay(500);


// Desplazamos a la posición 180°
servoMotor.write(180);

// Esperamos 5 segundos
delay(500);
}


void vigilancia() {
    for (int i = 0; i <= 180; i++) {
        // Desplazamos al ángulo correspondiente
        servoMotor.write(i);

        // Hacemos una pausa de 10ms
        delay(10);
    }


    // Para el sentido negativo
    for (int i = 179; i >= 0; i--) {
        // Desplazamos al ángulo correspondiente
        servoMotor.write(i);

        // Hacemos una pausa de 10ms
        delay(10);
    }
}


void loop() {
    //Puedes llamar a la función que necesites aquí

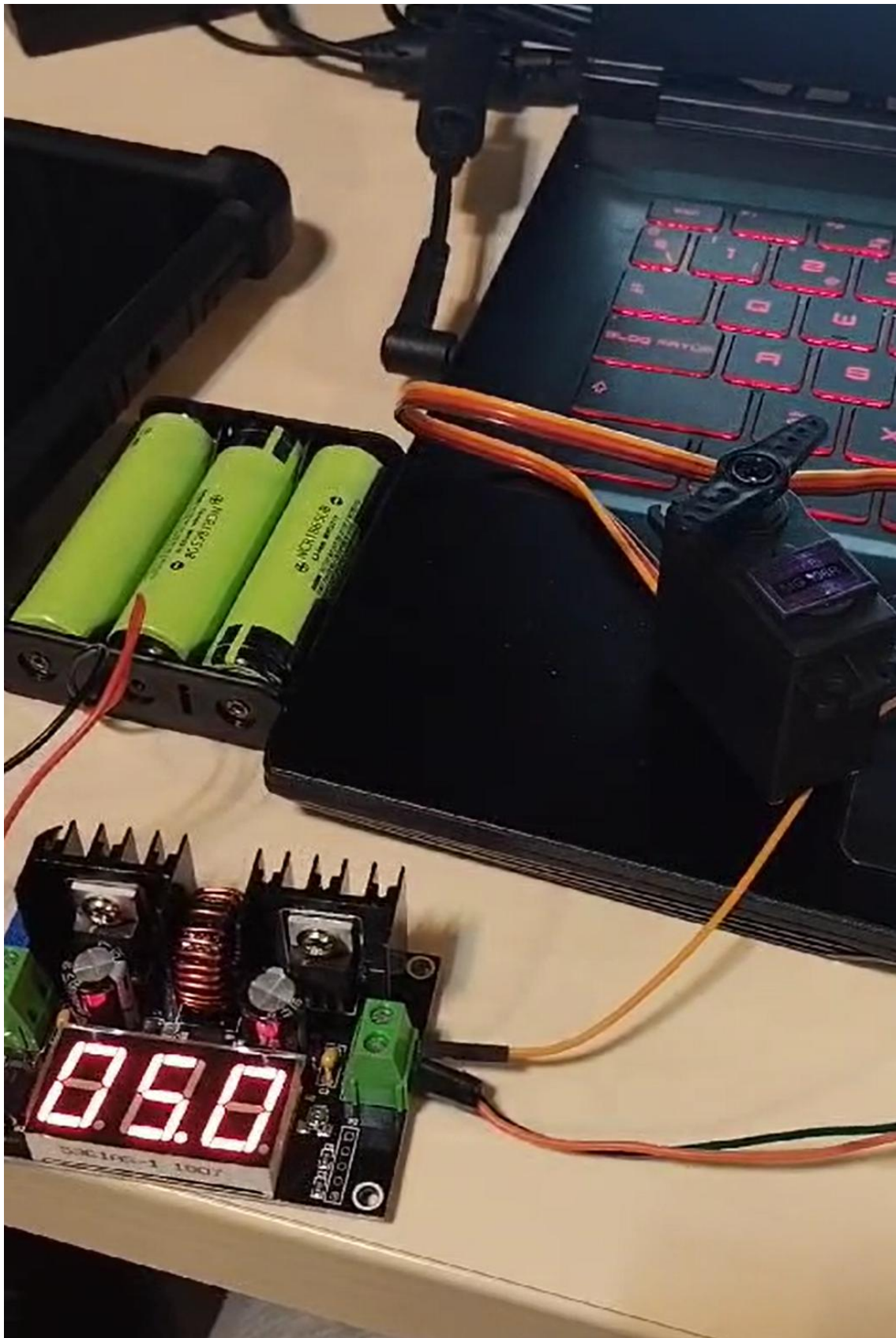
    Participantes:
    Denis Gomez Solla
    Manuel Fernandez Uceira

```

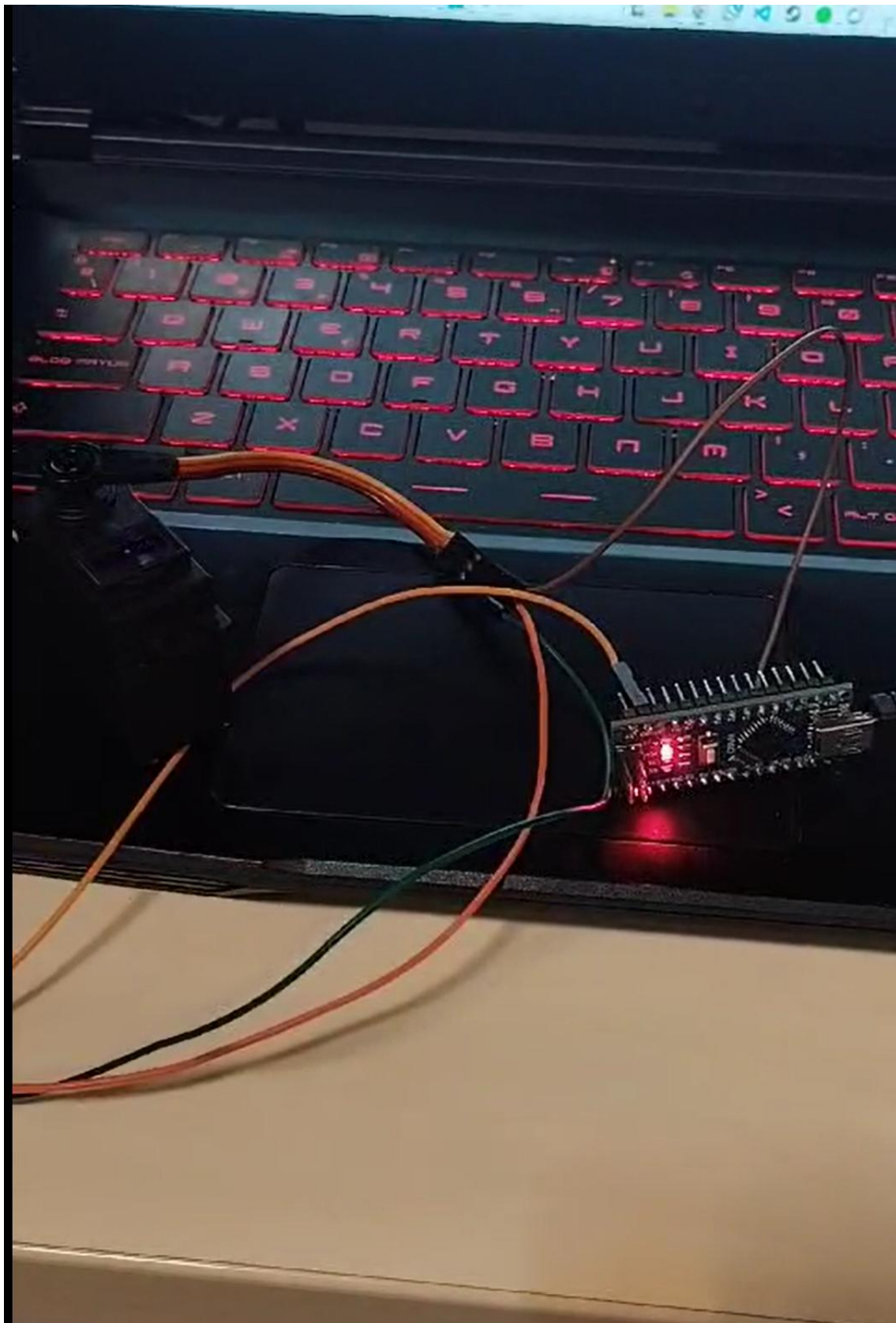
```
    delay(1000);  
    vigilancia();  
}
```

Participantes:
Denis Gomez Solla
Manuel Fernandez Uceira

Imágenes del montaje:



Participantes:
Denis Gomez Solla
Manuel Fernandez Uceira



Participantes:
Denis Gomez Solla
Manuel Fernandez Uceira

-Enlaces a GitHub con los códigos, videos e imágenes del montaje:

https://github.com/mans199876/proxectos1_practica4.git

Participantes:

Denis Gomez Solla

Manuel Fernandez Uceira