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);

// 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

delay(1000);

vigilancia();

}

Imágenes del montaje:

Imagen que contiene Interfaz de usuario gráfica

El contenido generado por IA puede ser incorrecto.

Imagen de la pantalla de un computador

El contenido generado por IA puede ser incorrecto.

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

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