

servomotor7.h

```
1 #ifndef INC_SERVOMOTOR7_H_
2 #define INC_SERVOMOTOR7_H_
3
4 #include "stm32f4xx_hal.h"
5
6 #define PULSE_TIM_MOTOR7      htim10      /* timer odpowiedzialny za generowanie
   sygnału PWM */
7 #define PULSE_TIM_CH_MOTOR7   TIM_CHANNEL_1 /* kanał generowania sygnału PWM */
8
9 #define XT_TIM_CLK_MOTOR7      84000000    /* czestotliwosc wejscowa timera PULSE_TIM
   w Hz */
10 #define XT_TIM_PSC_MOTOR7     83          /* prescaler timera PULSE_TIM */
11
12 #define OPEN_GRIPPER           900         /* szerokosc impulsu odpowiedzialna za otwarcie
   chwytaka */
13 #define CLOSE_GRIPPER         1500        /* szerokosc impulsu odpowiedzialna za
   otwarcie chwytaka */
14
15 void servo_init_motor7(void);
16 void servo_open_gripper(void);
17 void servo_close_gripper(void);
18 #endif /* INC_SERVOMOTOR7_H_ */
19
```