

۹۸۳۱/۵۳

پیش کنارش

پهرمقی

Pulse  
width

و کاربرد آن: PWM

modulation

است - روش برای کاهش میانگین توان سیگنال شده منتقل

شده است - به طوری که با تغییر مدت زمان یک بودن یا

صفر بودن سیگنال در هر دوره تناوب میانگین توان انتقال یافته

کاهش می یابد و می توان به نوعی مدار بین  $V_{cc}$  و  $GND$  را نیز ایجاد

کرد. از کاربردهای PWM می توان به تنظیم موتورهای سرو، تنظیم ردت

تور و ما زنگ های LED، تقویت صدا و ... اشاره کرد.

کاربرد  $servo$  : از این موتور ها برای تنظیم دقیق زاویه

motor

است - و یا سرعت استفاده می شود. از جمله کاربردهای آن می توان

در مغل ربات ها و ... استفاده کرد.

ورودی آنالوگ : برای ورودی آنالوگ باید ابتدا از مبدل

آنالوگ به دیجیتال (ADC) استفاده کرد. در ورودی های

پس های  $A0$  تا  $A14$  قابلیت تبدیل آنالوگArduino  
mega

AHURA

به دیجیتال درآوردند در این مدل مقادیر ورودی به شکل پیمانه‌ای

دری آیند و با هابیت (۱۰۲۲) نمایش می‌دهد.

• توابع  $\sin$ :

شماره پین را از کار برگرفته و موتور را وصل می‌کنند: (attach ۱-

۲- write):

10

۳- read):

۴- write microseconds: عدد را می‌گیرد و اهرم موتور

۵- را بر حسب آن تنظیم می‌کنند. (قتش بیشتر است.

۵- read microseconds):

زاویه را با دقت بیشتری برمی‌گردانند