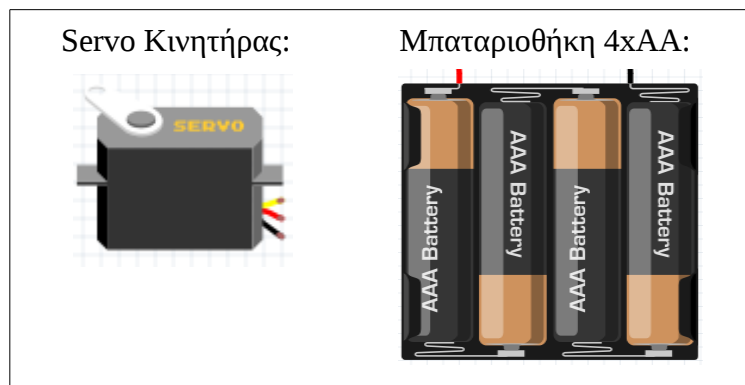
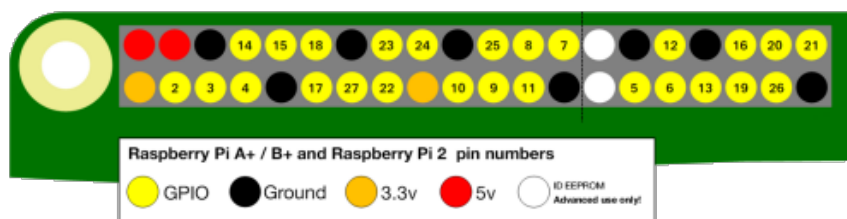
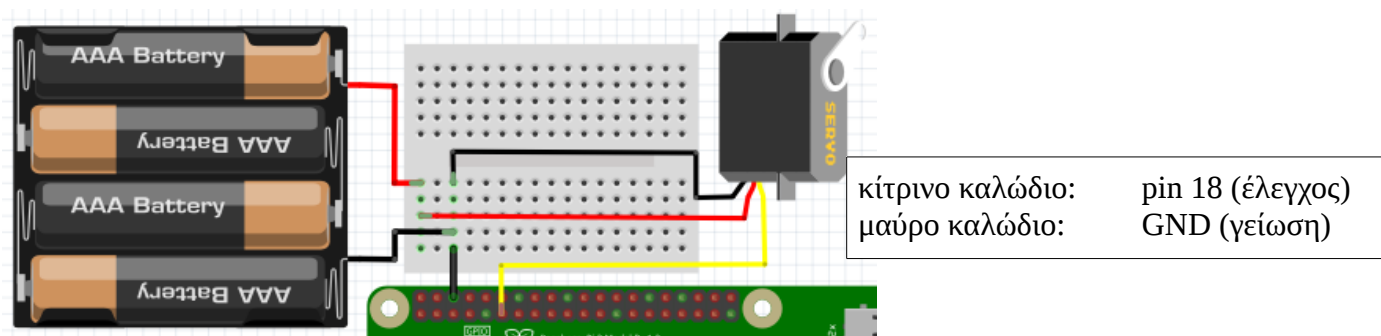


**SERVO MOTOR****Περιγραφή Δραστηριότητας:**

Να κατασκευαστεί πρόγραμμα, που να περιστρέφει servo κινητήρα από τη θέση 0 έως και τη θέση 120 μοίρες με βήμα 10 μοίρες ανά 0.5 sec. Κατόπιν να περιστρέφει τον κινητήρα προς την αντίθετη κατεύθυνση με το ίδιο βήμα και την ίδια συχνότητα.

**Υλικά:****Κύκλωμα και Συνδεσμολογία στο Raspberry Pi:**

Οδηγός GPIO pinout

**Δεδομένα Δραστηριότητας:**Βιβλιοθήκη Python: *gpiozero*

Φυσική Συσκευή Εξόδου:	Servo
Pin Ελέγχου:	17
Δημιουργία pin ελέγχου (object)	<code>AngularServo(17)</code>
Ορισμός θέσης γωνίας servo (method):	<code>.angle = value</code>
Εντολή απενεργοποίησης (method):	<code>.detach()</code>