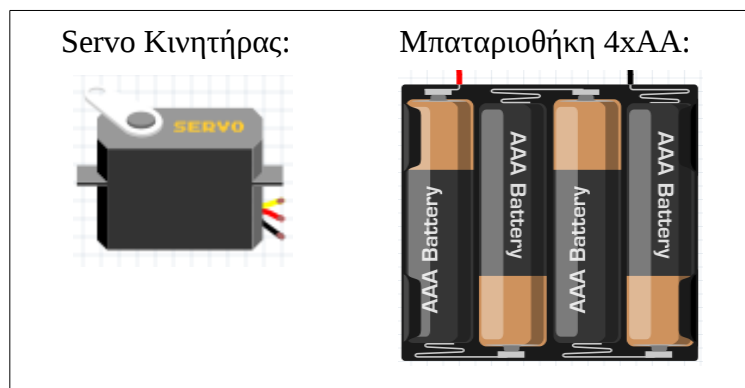
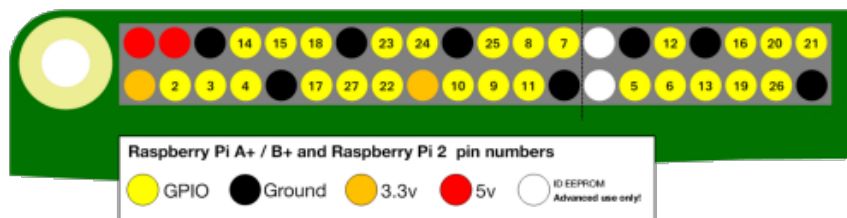
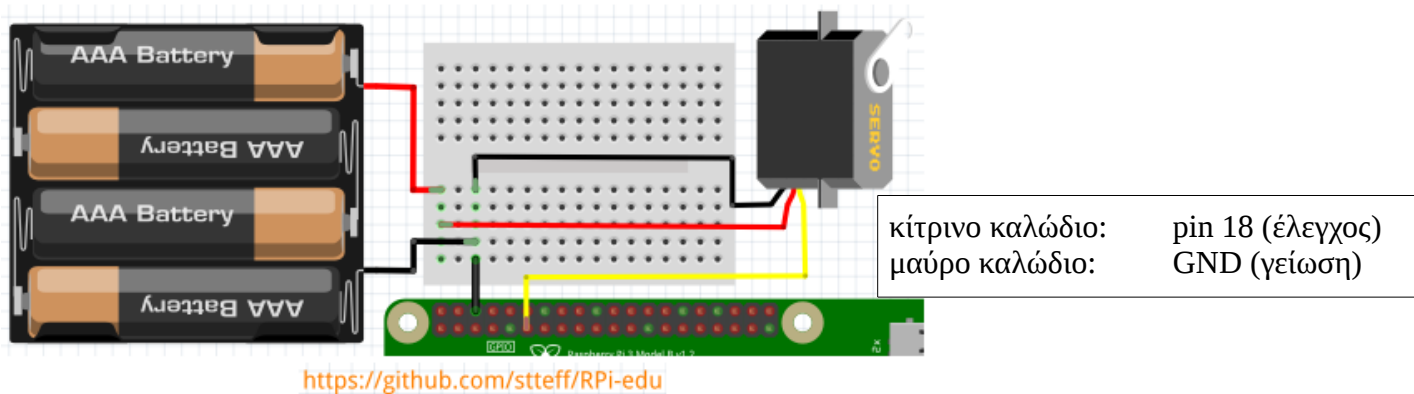


SERVO MOTOR**Περιγραφή Δραστηριότητας:**

Να κατασκευαστεί πρόγραμμα, που να περιστρέφει servo κινητήρα από τη θέση 0 έως και τη θέση 120 μοίρες με βήμα 10 μοίρες ανά 0.25 sec, όταν πρίζεται το πλήκτρο [πάνω βέλος] του πληκτρολογίου. Κατόπιν να περιστρέφει τον κινητήρα προς την αντίθετη κατεύθυνση με το ίδιο βήμα και την ίδια συχνότητα, όταν πιέζεται το πλήκτρο [κάτω βέλος] του πληκτρολογίου.

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

Οδηγός GPIO pinout

Δεδομένα Δραστηριότητας:

Φυσική Συσκευή Εξόδου:	Servo
Pin Ελέγχου:	17
Εντολή SCRATCH δημιουργίας pin ελέγχου	config18out
Ορισμός θέσης γωνίας servo:	servo17%0
Εντολή απενεργοποίησης :	servo17%stop