# Лаб: Управление на сервоелектромотори

1. Да се направи управление на сервоелектромотор чрез Ардуино и потенциометър. Сервомоторът да се върти в синхрон с потенциометъра.
2. Да се на свържат три бутона и три светодиода към Ардуино. При натискане на бутон 1, сервоелектромоторът да се приведе в позиция 10о и да пусне светодиод 1. При натискне на бутон 2, сервоелектромоторът да се приведе в позиция 90о и да пусне светодиод 2. При натискане на бутон 3, сервоелектромоторът да се приведе в позиция 170о и да пусне светодиод 3. Когато се натиснат и трите бутона едновременно да се пуснат и трите светодидода и да се спре действието на електромотора до рестартиране на системата.
3. Да се свържат три сервоелектромотора към Ардуино и да се направи управление чрез серийна комуникация. Протоколът за управление да бъде следният:

**„<номер\_мотор>:<ъгъл>;<номер\_мотор>:<ъгъл>;<номер\_мотор>:<ъгъл>”**

Допълнително: Да се направи възможост ъгъла да се задава и в градуси и радиани, като чрез допълнителен бутон/команда да се превключва между двата режима.