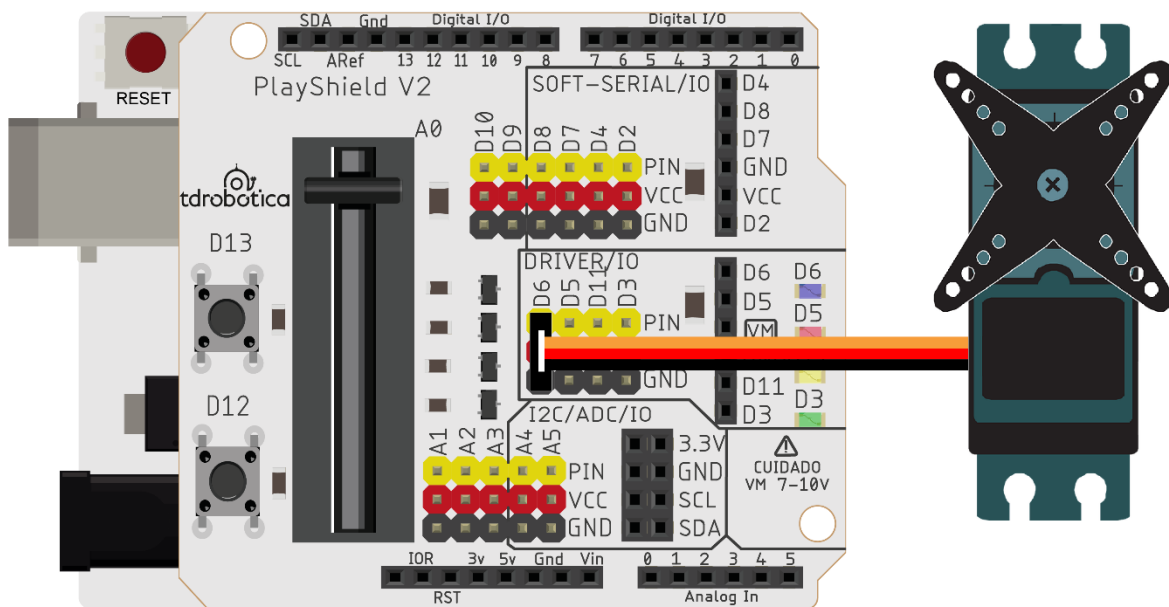


Servomotor

Un servomotor es un motor que permite controlar la posición del eje. Está diseñado para moverse determinada cantidad de grados y luego mantenerse fijo en una posición. Es uno de los actuadores más usados en la robótica gracias a su precisión de sus movimientos. Para esta sesión vamos a aprender a controlar un servomotor.

Diagrama de conexión

playShield te permite conectar directamente el servomotor a la placa, puedes usar la zona DRIVER/IO conectando GND, VCC y PIN del servo a playShield, también apóyate de los colores , GND se conecta a la terminal negra, VCC a la terminal roja y PIN a la terminal amarilla.



Programación con mBlock

Iniciamos la programación con el evento

cuando Arduino Uno se inicia

y todas las

instrucciones dentro de un bloque

para siempre

. Para controlar el servomotor y con la playShield usamos el bloque de programación

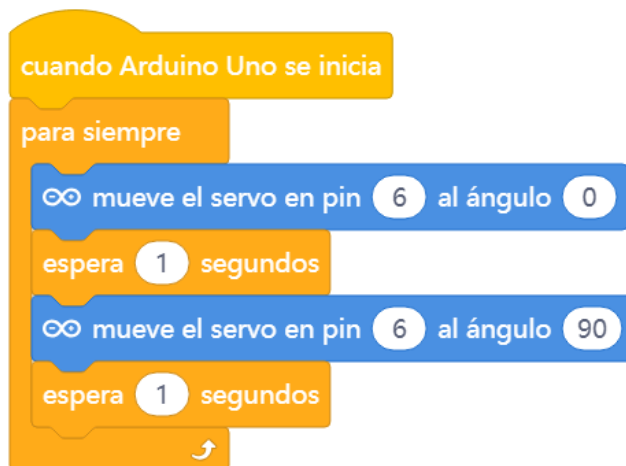
∞ mueve el servo en pin 6 al ángulo 0

, como el mismo bloque lo indica, debemos seleccionar el pin donde se encuentra conectado el servomotor y luego escribir el ángulo de giro. Esperamos 1 segundo y volvemos a usar el

∞ mueve el servo en pin 6 al ángulo 90

bloque

cambiando el ángulo de 0 a 90, por último volvemos a esperar 1 segundo. De este modo el servomotor se va a mover



<https://www.youtube.com/watch?v=k-BhTIEI7WY>