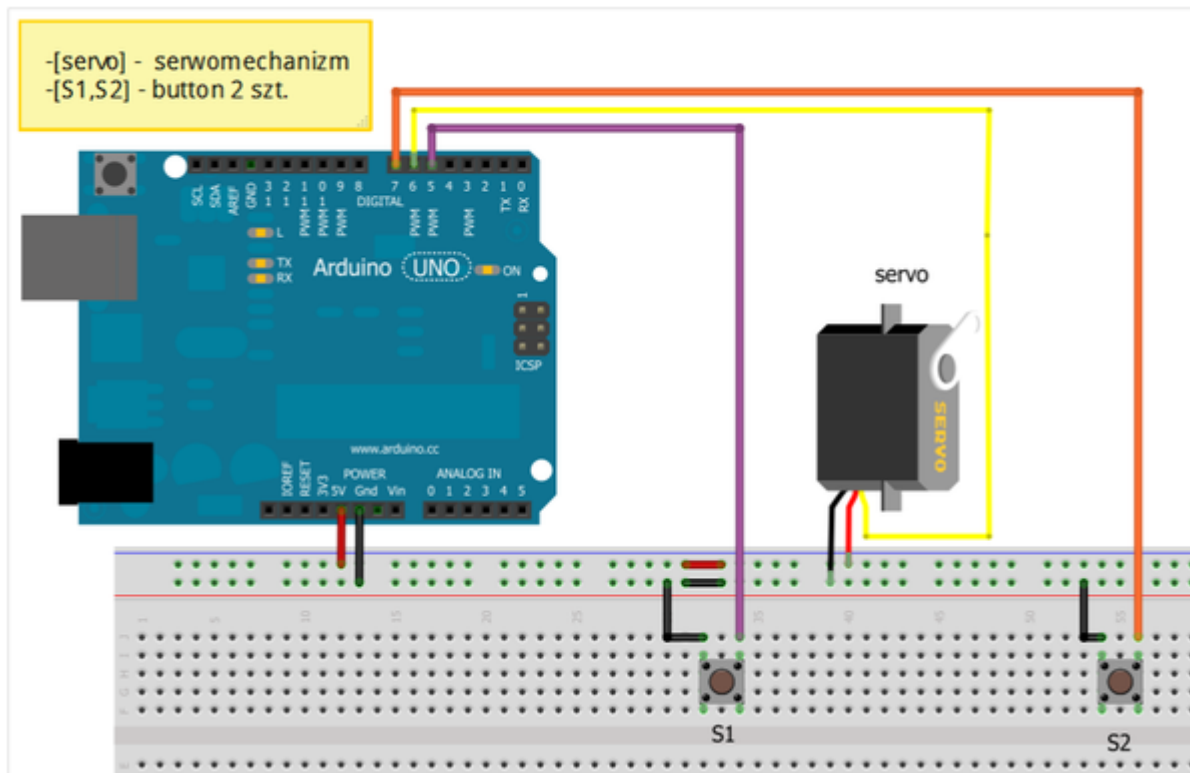


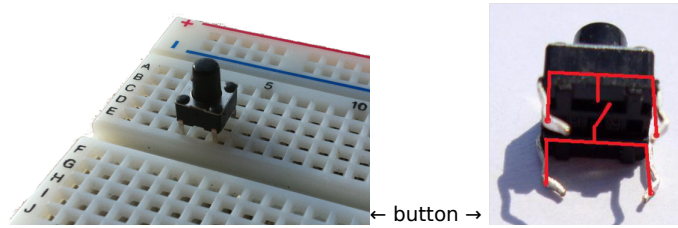
Nazwa implementacji: Sterowanie serwomechanizmem - b **Autor:** Krzysztof Bytow Opis implementacji: Budowa, działanie i sposoby sterowania serwomechanizmem.

Schemat połączeń:



Uczeń/Uczennica po zestawieniu połączeń zgłasza nauczycielowi gotowość do sprawdzenia układu i wszystkich połączeń.





Kod implementacji:

```
#include <Servo.h>
int s1=5;           // przyznanie etykiety dla numeru pinu
int s2=7;           // przyznanie etykiety dla numeru pinu
int i=0;           // tworzymy zmienną typu intiger
Servo s;           // definiujemy zmienną s, przez którą będziemy się komunikować

void setup()       // początkowa konfiguracja - część przygotowująca
{                 // układ do działania
  Serial.begin(9600);
  s.attach(6);     // deklarujemy pod który pin podłączyliśmy serwomechanizm
  s.write(i);     // zapisujemy wartość do serwomechanizmu (kąąt)
  pinMode(s1, INPUT); // ustawienie pinu przycisków jako wejścia
  digitalWrite(s1,HIGH); // włączenie wewnętrznych rezystorów podciągających
  pinMode(s2, INPUT); // ustawienie pinu przycisków jako wejścia
  digitalWrite(s2,HIGH); // włączenie wewnętrznych rezystorów podciągających
}

void loop()       // główna pętla
{
  if(digitalRead(s1)==LOW) // sprawdzamy czy został wdużony button
  {
    i+=5;
    if(i>60)
    {
      i=60;
    }
  }
  if(digitalRead(s2)==LOW) // sprawdzamy czy został wdużony button
  {
    i-=5;
    if(i<0)
    {
      i=0;
    }
  }
  s.write(i); // zapisujemy wartość do serwomechanizmu (kąąt)
  int j=s.read(); // odczyt wartości serwomechanizmu, a następnie
  Serial.println(j); // wysłanie i wyświetlenie na monitorze
  delay(25); // czekaj wyznaczony czas
}
```

Filmy instruktażowe:

<http://youtu.be/bhliZSTKxwg>

2