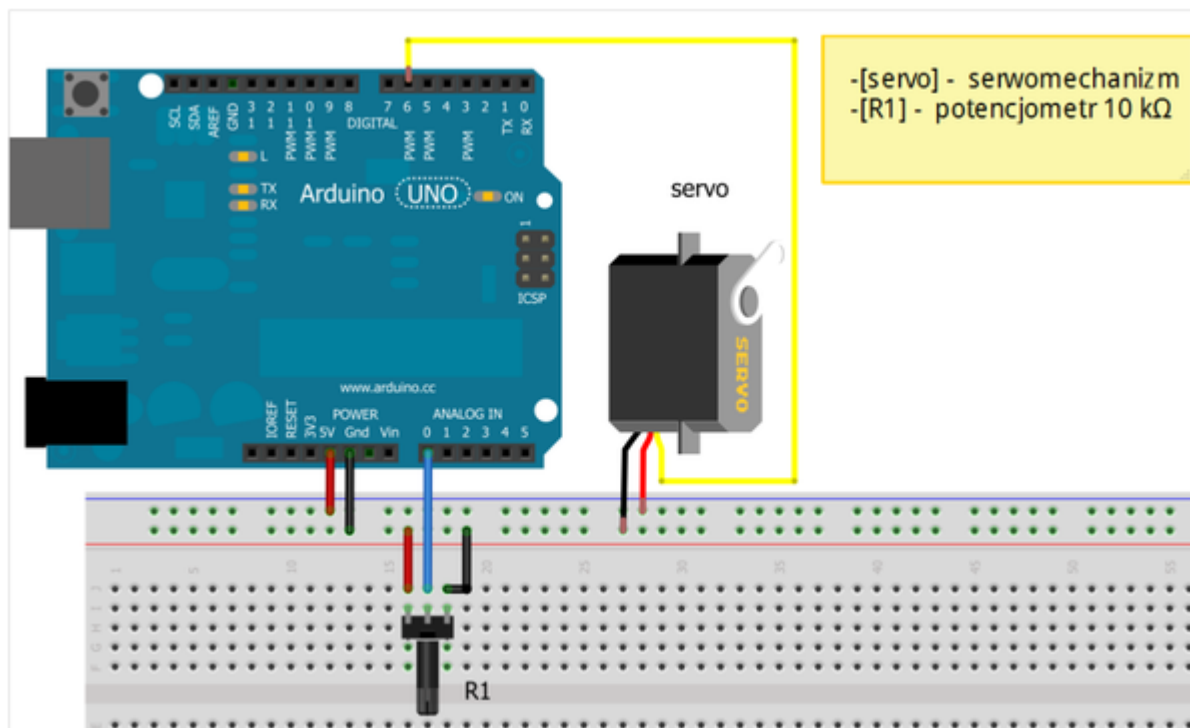


Nazwa implementacji: Sterowanie serwo mechanizmem - c

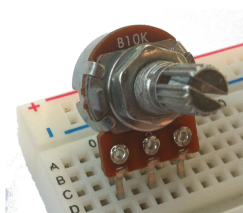
Autor: Krzysztof Bytow

Opis implementacji: Budowa, działanie i sposoby sterowania serwo mechanizmem.

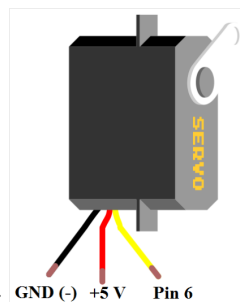
Schemat połączeń:



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



← Potencjometr 10kΩ



wyprowadzenia serwo mechanizmu → GND (-) +5 V Pin 6

Kod implementacji:

```

#include <Servo.h>
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 serwo mechanizm
  s.write(i);     // zapisujemy wartość do serwo mechanizmu (kąć)
}

void loop()       // główna pętla
{
  i=analogRead(0); // przypisanie wartości odczytanej z wejścia analogowego
  i=map(i,0,1023,0,60); // zmiana zakresu z jednego na inny z 0-1023 na 0-60
  s.write(i);      // zapisujemy wartość do serwo mechanizmu (kąć)
  int j=s.read();  // odczyt wartości serwo mechanizmu, a następnie
  Serial.println(j); // wysłanie i wyświetlenie na monitorze
  delay(25);      // czekaj wyznaczony czas
}

```

Filmy instruktażowe:

<http://youtu.be/YsRShAZGy0Y>