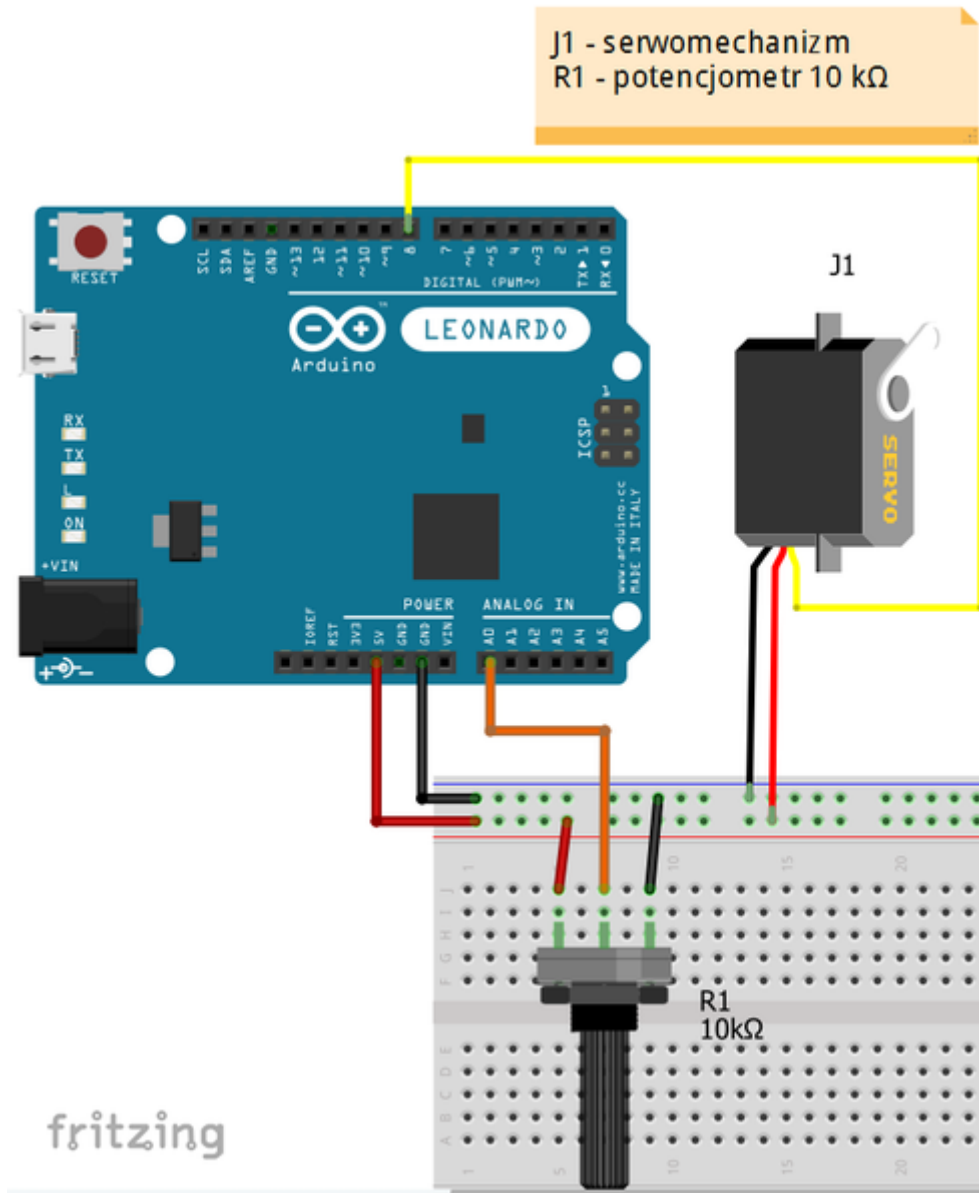


Nazwa implementacji: Sterowanie serwo mechanizmem z wykorzystaniem potencjometru

Autor: Krzysztof Bytow

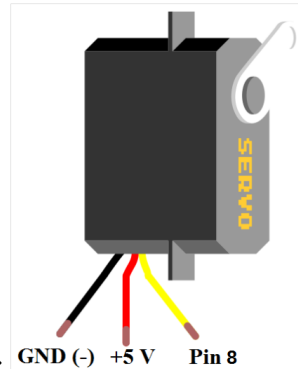
Opis implementacji: Sterowanie serwo mechanizmem

1. Schemat połączeń:



2. Opis wyprowadzeń:

1



wyprowadzenia serwomechanizmu → GND (-) +5 V Pin 8

SPECYFIKACJA (Mikro Serwo Turnigy TG9e 1.5kG 9g 0,10s):

Wymiary 23mm x 12.2mm x 29mm

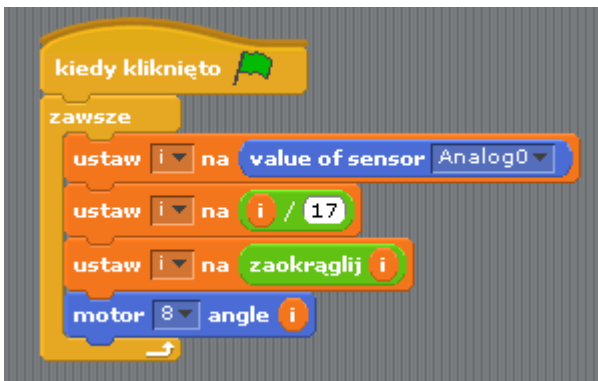
Napięcie zasilania 4,8 - 7,2V

Prędkość 0,10s

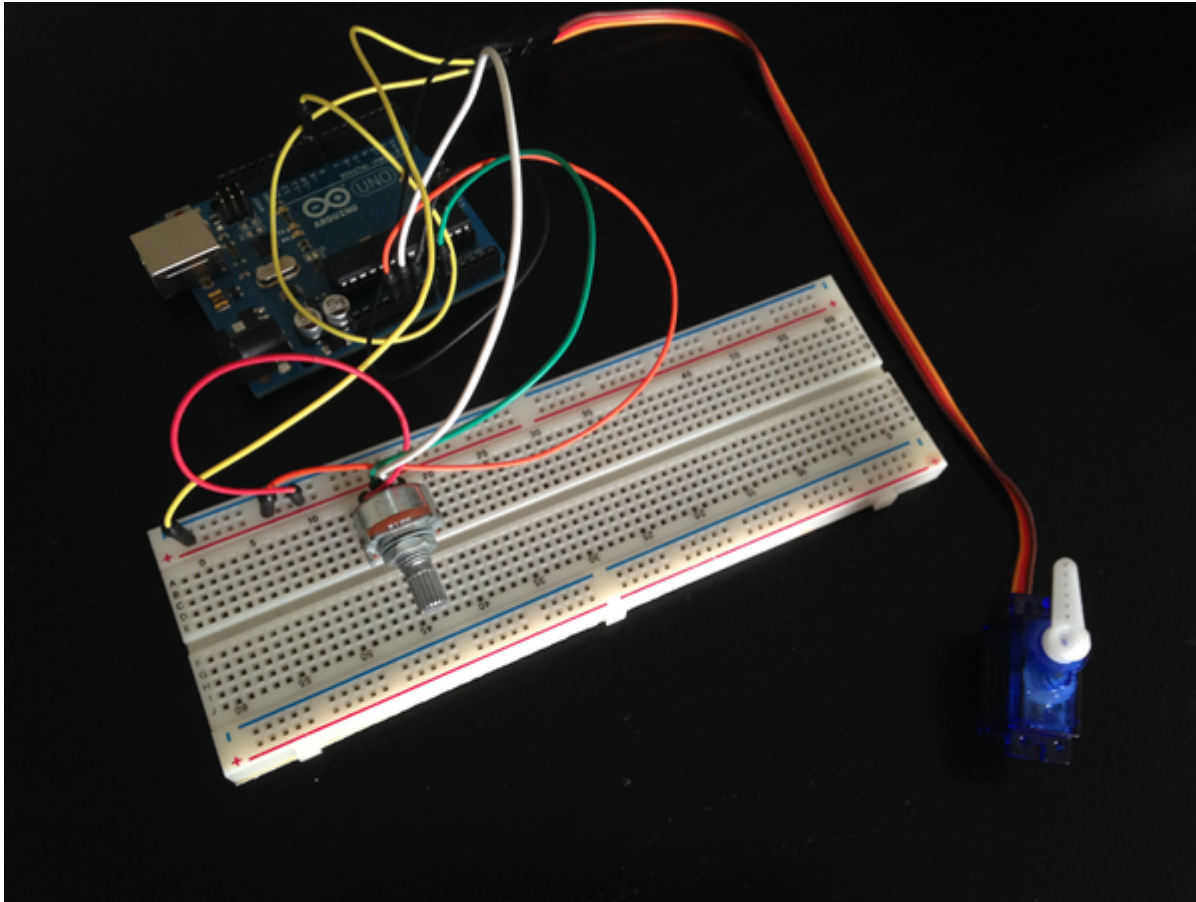
Moment obrotowy 1.5kg/cm (6V)

Waga 9g

3. Kod implementacji - w kodzie tworzymy zmienną "i" do której przypisujemy wartość odczytaną z wejścia Analogowego A0 Arduino. Wartości jakie możemy uzyskać zawierać będą się w przedziale 0-1023, użyty serwomechanizm ma kąt obrotu 60 stopni. Dzieliąc 1024/60 uzyskujemy w przybliżeniu wartość 17. Powyższa operacja pozwoliła nam przełożyć wartości odczytane na kąt obrotu serwomechanizmu.



4. Efekt działania kodu:



<http://youtu.be/H9jC1zX2Xhw>

