

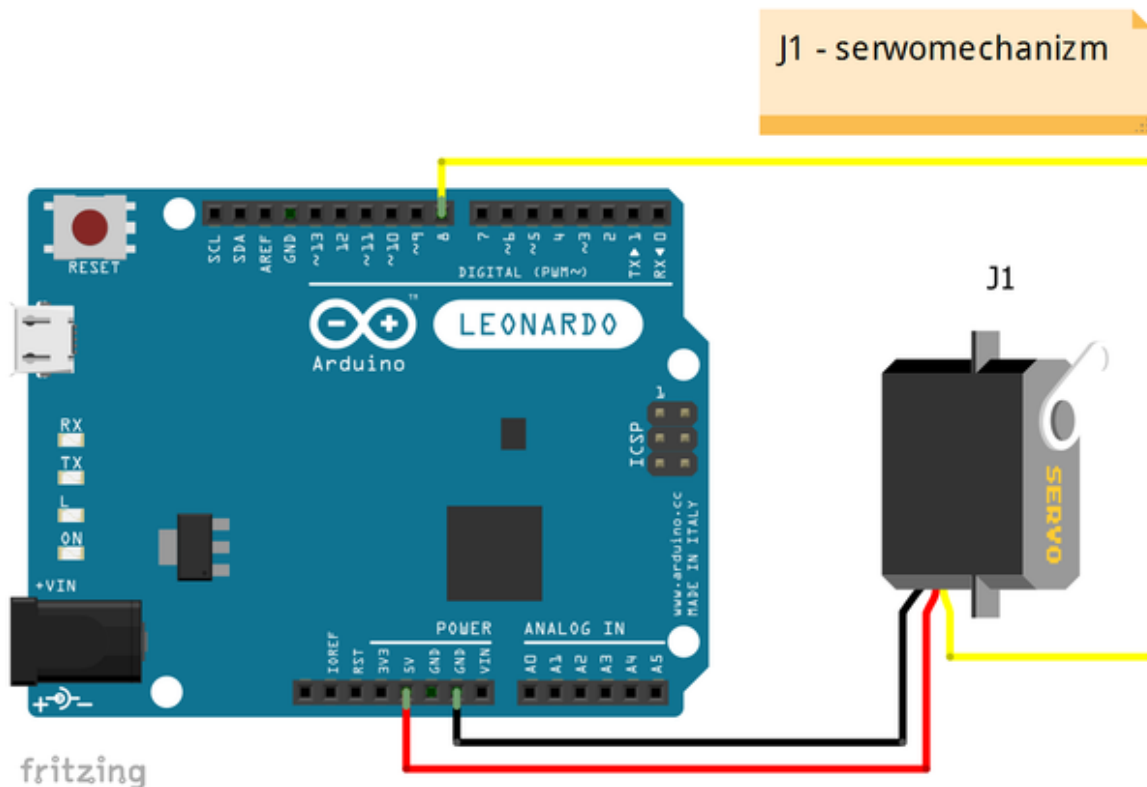


Nazwa implementacji: Sterowanie serwomechanizmem

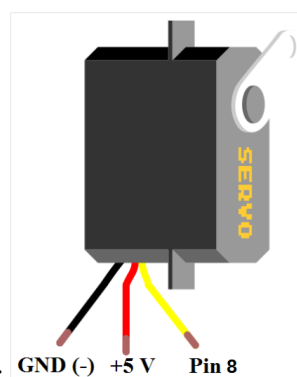
Autor: Krzysztof Bytow

Opis implementacji: Przykład sterowania serwomechanizmem w środowisku S4a

1. Schemat połączeń:



2. Opis wyprowadzeń:



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:

```
whenClicked:
  motor 8 angle 0
  set i to 0
  loop
    if i = 0
      loop until i = 60
        motor 8 angle i
        change i by 1
      end loop
    if i = 60
      loop until i = 0
        motor 8 angle i
        change i by -1
      end loop
    end loop
```

Wartość zmiennej "i", dobieramy w zależności od kąta obrotu użytego serwomechanizmu - w przykładzie powyżej wartość 60 stopni.

4. Efekt działania kodu:

http://youtu.be/V_QTIDLkBo0

