



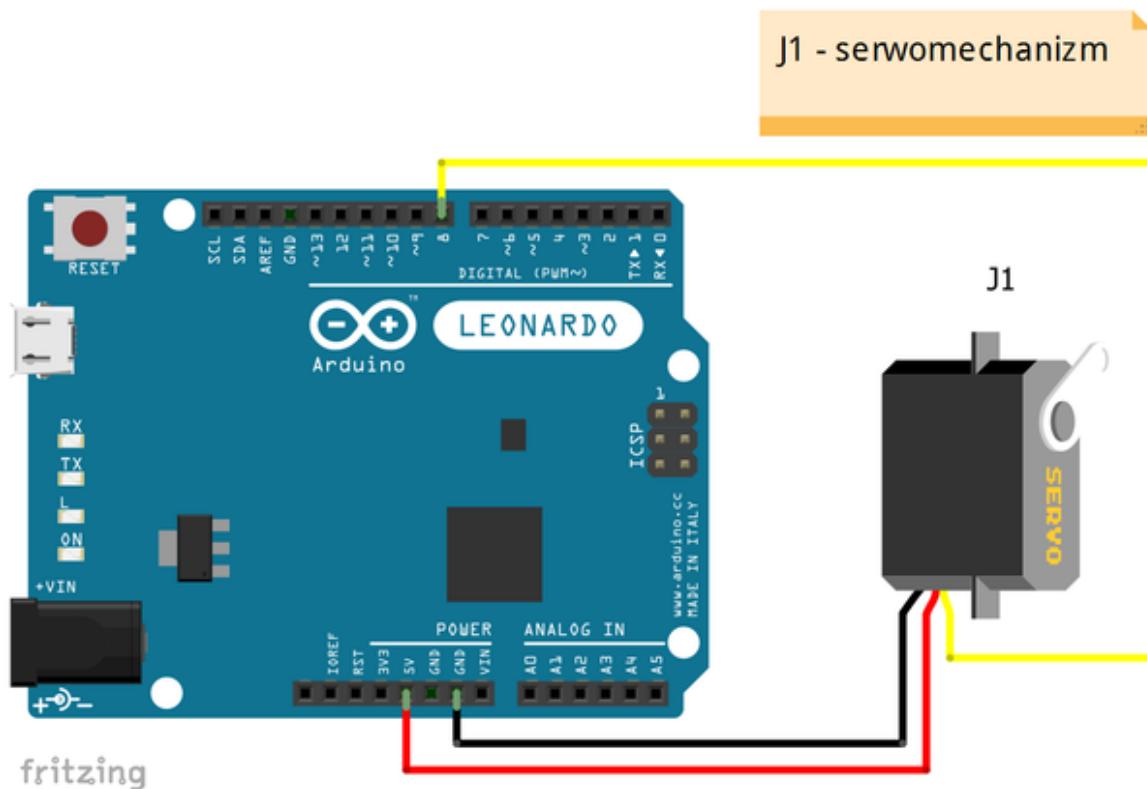
Nazwa implementacji: Sterowanie serwomechanizmem z wykorzystaniem klawiatury

Autor: Krzysztof Bytof

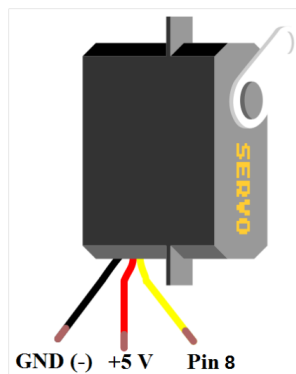
Opis implementacji:

Wykorzystanie klawiszy do zmiany kąta obrotu napędu.

1. Schemat połączeń:



2. Opis wyprowadzeń:



wyprowadzenia serwomechanizmu →

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:

```
kiedy kliknięto
ustaw i na 0
zawsze
jeżeli i < 60 i naciśnięty klawisz strzałka w lewo = true
motor 8 angle i
zmień i o 1
jeżeli i > 0 i naciśnięty klawisz strzałka w prawo = true
motor 8 angle i
zmień i o -1
```

LUB

```
kiedy klawisz strzałka w lewo naciśnięty
powtarzaj aż nie naciśnięty klawisz strzałka w lewo?
jeżeli i < 60
motor 8 angle i
zmień i o 1
zabrzymaj skrypt

kiedy klawisz strzałka w prawo naciśnięty
powtarzaj aż nie naciśnięty klawisz strzałka w prawo?
jeżeli i > 0
motor 8 angle i
zmień i o -1
zabrzymaj skrypt
```

Powyższe dwa bloki kodów różnią się sposobem wywołania działania programu, w pierwszym następuje inicjacja działania po wdsuszeniu zielonej flagi i program jest wykonywany cyklicznie, w drugim wariacie kod wywoływany jest w momencie wdsuszenia strzałki w lewo lub w





prawo na klawiaturze. Wartość zmiennej "i", zmienia się w zależności od czsu wdużenia strzałki w lewo i w prawo na klawiaturze komputera

4. Efekt działania kodu:

- w przygotowaniu-

