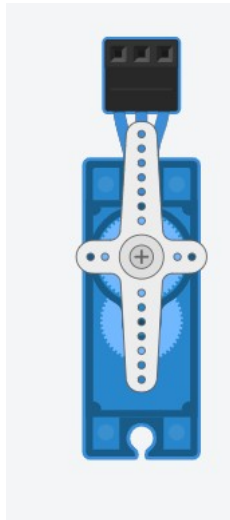


A5. CONTROL DE SERVO



El servo és un tipus de motor que es pot posicionar en funció dels graus que indiquem. Permet connexió a placa amb els següents pins.

GND – terra

VCC 3,5V o 5V alimentació. Segons el nombre d'elements connectats el 3,5V pot quedar-se just en alimentació.

PIN (Pot connectar a analògic o digital). Preferentment connectarem a analògic

PROPOSTA DE PROGRAMA

Farem anar el següent programa, que permet el moviment del servo en increments de 10 en 10.

Programa:

```
#include <Servo.h>           // Incloem la librería para Servo

Servo servoBase;             // Es dona un nom concret

void setup() {
  servoBase.attach(A1);       //Pin a utilizar para servo //destina el servo al PIN
  servoBase.write(0);         //es dona valor 0 al servo , així podrà tornar a la posició
}

void loop() {
  for(int i=0; i<=180; i=i+10) // el servo es va moment fins arribar a 180
  {
    servoBase.write(i);
    delay(2000);
  }
}
```

El programa tal i com està es quedarà aturat en arribar a la posició màxima de 180.

REPTE: Series capaç de fer que el SERVO fes el mateix moviment però en sentit contrari en decrements de 5 en 5, un cop ha fet el primer recorregut de 10 en 10 ?

IMPORTANT: Recorda que has de fer servir el bucle FOR