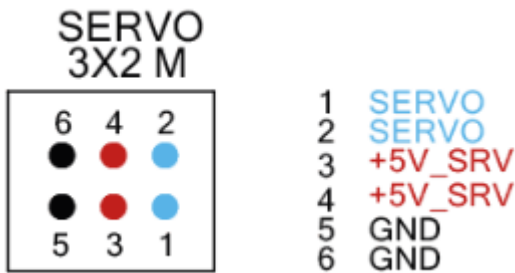


# Manejando servos

## Conexión

Se pueden conectar hasta dos servos, el A es el de arriba y el B es el de abajo



## La api `set_servo_positions`

Nos permite controlar estos dos servos indicando el primer argumento el ángulo (0-180) del A y en el segundo el del B **`set_servo_positions(a_position: int, b_position: int)`**

## Programa

Extraído de <https://docs.arduino.cc/tutorials/alvik/user-manual/#add-servo-motors>

```
from arduino_alvik import ArduinoAlvik

import time

alvik = ArduinoAlvik()

alvik.begin()

while True:
    alvik.set_servo_positions(0,0)
    time.sleep(2)
    alvik.set_servo_positions(90,180)
    time.sleep(2)
    alvik.set_servo_positions(180,90)
    time.sleep(2)
    alvik.set_servo_positions(90,0)
```

time.sleep(2)

## Resultado

<https://www.youtube.com/embed/hloayWNgGao>

---

Revision #2

Created 11 July 2024 13:05:17 by Javier Quintana

Updated 11 July 2024 13:10:24 by Javier Quintana