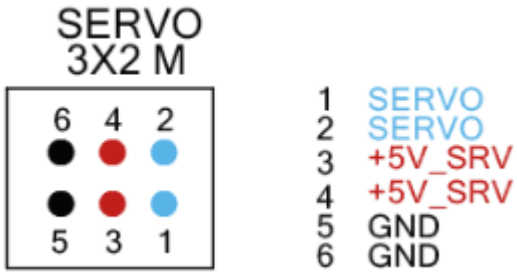
Manejando servos

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)
```

Copyright 2026

```
    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/hIoayWNgGao

Revision #2
Created 2024-07-11 13:05:17 CEST by Juanjo Mejías
Updated 2024-07-11 13:10:24 CEST by Juanjo Mejías

Copyright 2026