Ángulo del servo según Joystick

Para practicar un poco los servos, vamos a realizar el siguiente enunciado

> Mover el servomotor un ángulo entre 0º y 180º según los valores del Joystick en el ejeY, 0º abajo del todo, 180º arriba del todo

Aquí hay que tener claro que los valores de entrada es el Joystick eje Y por lo tanto es la señal analógica A1 y sus valores van de 0 a 1023, y al servo hay que indicarle los valores en grados de 0º a 180º luego la función de mapeo es: ***val = map(val, 0, 1023, 0, 180);*** donde val va a ser una variable que ha guardado el valor del Joystick (0-1023) y que con la instrucción map lo ha traducido a 0-180.

El programa es https://app.arduino.cc/sketches/29ac0e0b-8da8-482b-bf62-6f90a58f2459?view-mode=preview

https://app.arduino.cc/sketches/29ac0e0b-8da8-482b-bf62-6f90a58f2459?view-mode=preview?embed

https://www.youtube.com/embed/A-wCDePVppI

Si no tienes servo, puedes simularlo. En la siguiente simulación, puedes mover el potenciómetro y ver el resultado

https://www.tinkercad.com/embed/gl6syqapJHe?editbtn=1

Copyright 2026

> **¿Te atreves...?**
> A realizar un programa que mueva el servo **según la inclinación de la placa**

https://www.youtube.com/embed/IkzXSBXz6aw

Revision #1
Created 2026-10-08 11:24:09 CEST by Javier Quintana
Updated 2026-10-08 11:24:09 CEST by Javier Quintana

Copyright 2026