

## 5.5 Servo

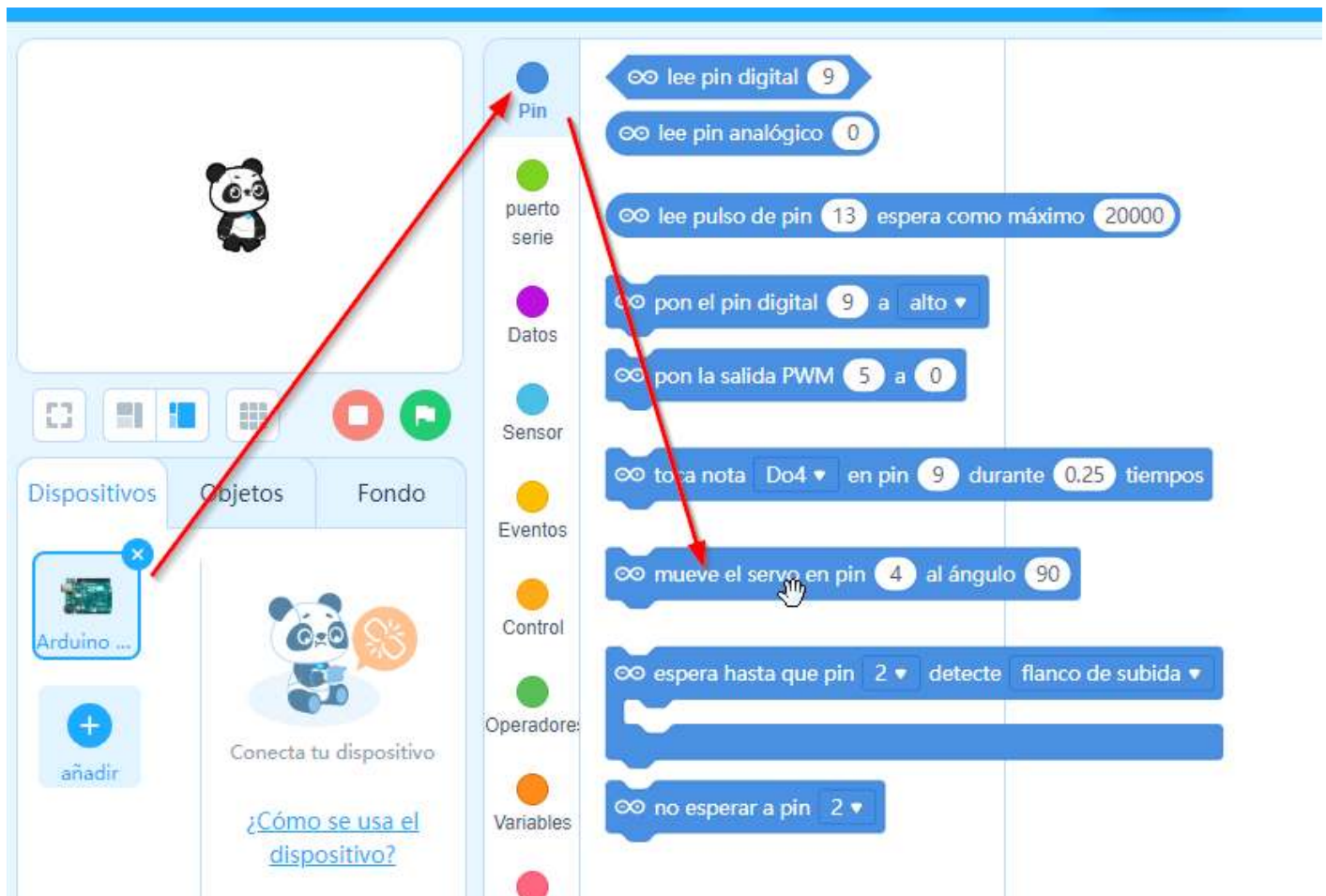
El servo es un motor que podemos controlar el ángulo de giro, hay diferentes clases, pero nos vamos a centrar en este que tiene un precio/calidad aceptable, **el MG90S**.



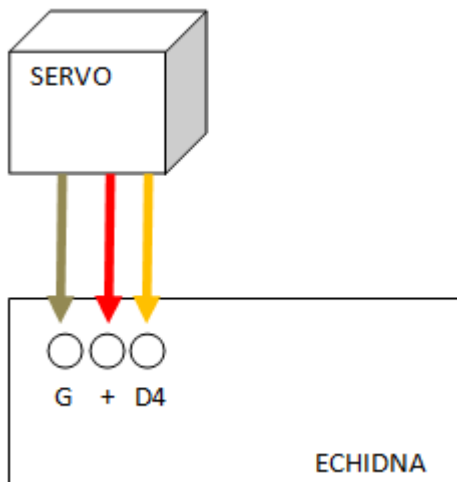
Este servo se controla con una salida digital, y se les indica el ángulo de giro, que puede ir desde 0º hasta 180º (no permite otro margen). Si elegimos otro más barato, puede tener deriva en los extremos ([ver vídeo con HD-144A](#))

Aprende más sobre servos en esta página de [Luis Llamas](#).

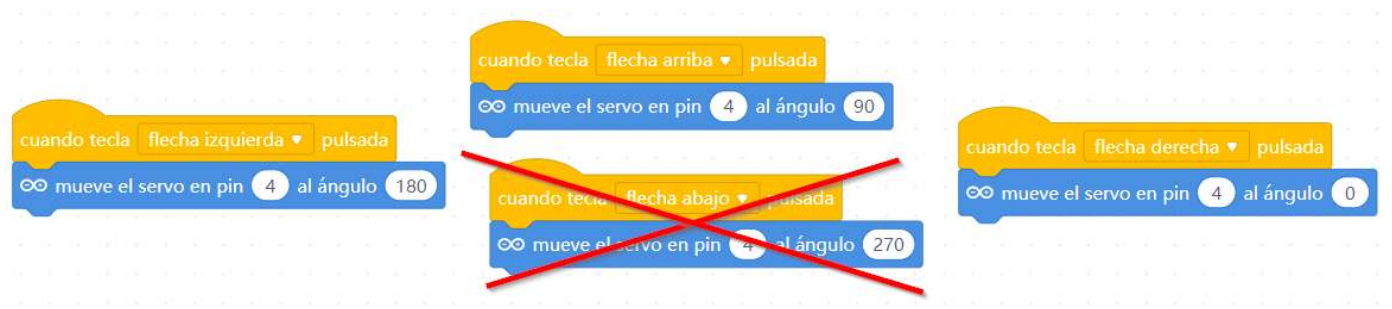
La instrucción para los servos en mBlock es muy fácil, simplemente le indicamos en qué pin digital está conectado y el ángulo que deseamos:



y ponlo bien, el marrón indica la masa:



Si intentamos trabajar con el servo con ángulos mayores de 180<sup>a</sup> no hace caso, va al valor 180<sup>a</sup>. Si ejecutas este programa lo verás:



<https://www.youtube.com/embed/xZI9bXtVzto>

Mira la diferencia con un **servo de rotación continua**, fíjate como:

- Los extremos 0º y 180º es a máxima velocidad, pero un sentido u otro.
- 90º es parado. - Un valor intermedio es menos velocidad (se ve el ejemplo 80º y 100º)
- Si tiene deriva, (cosa frecuente) hay un potenciómetro para ajustar.

<https://www.youtube.com/embed/Z-5SerXmRY0>

---

Revision #4

Created 31 March 2022 08:49:34 by Equipo CATEDU

Updated 27 November 2023 20:40:59 by Javier Quintana