

Servo

Servo

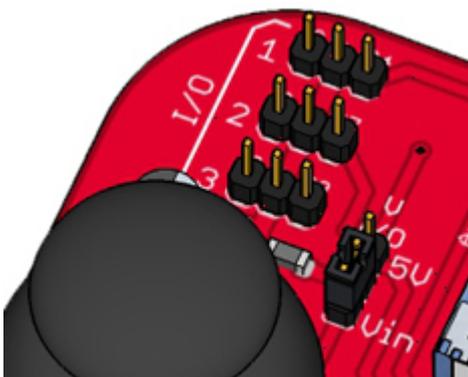
El servo es un motor que podemos controlar el ángulo de giro, hay diferentes clases, pero nos vamos a centrar en este que tiene un precio muy barato: SG90 que varía desde 0º a 180º

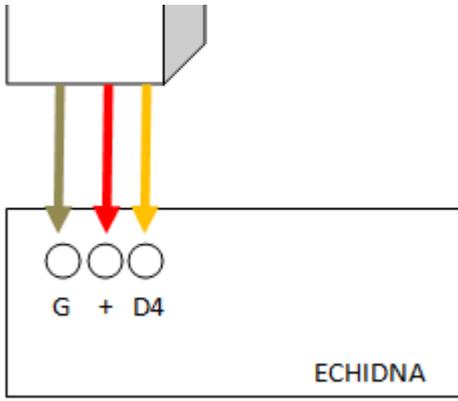


Fuente Luis Llamas CC-B-SA <https://www.luisllamas.es/controlar-un-servo-con-arduino/>

Cómo se conecta el servo con la Echidna

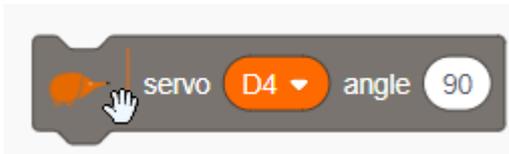
El servo tiene tres cables,, marrón, rojo, y amarillo machos, conéctalos a uno de los pines de las extensiones, por ejemplo al D4 marcado como **1**. Fíjate bien, el marrón indica la masa hacia el borde y el amarillo hacia la cara interior:





Experimenta con el servo con EchidnaScratch !

Entra en EchidnaScratch, saca su instrucción a la palestra y haz dos clics, experimenta con varios ángulos, verás que menores que lo mínimo es 0º y lo máximo 180º

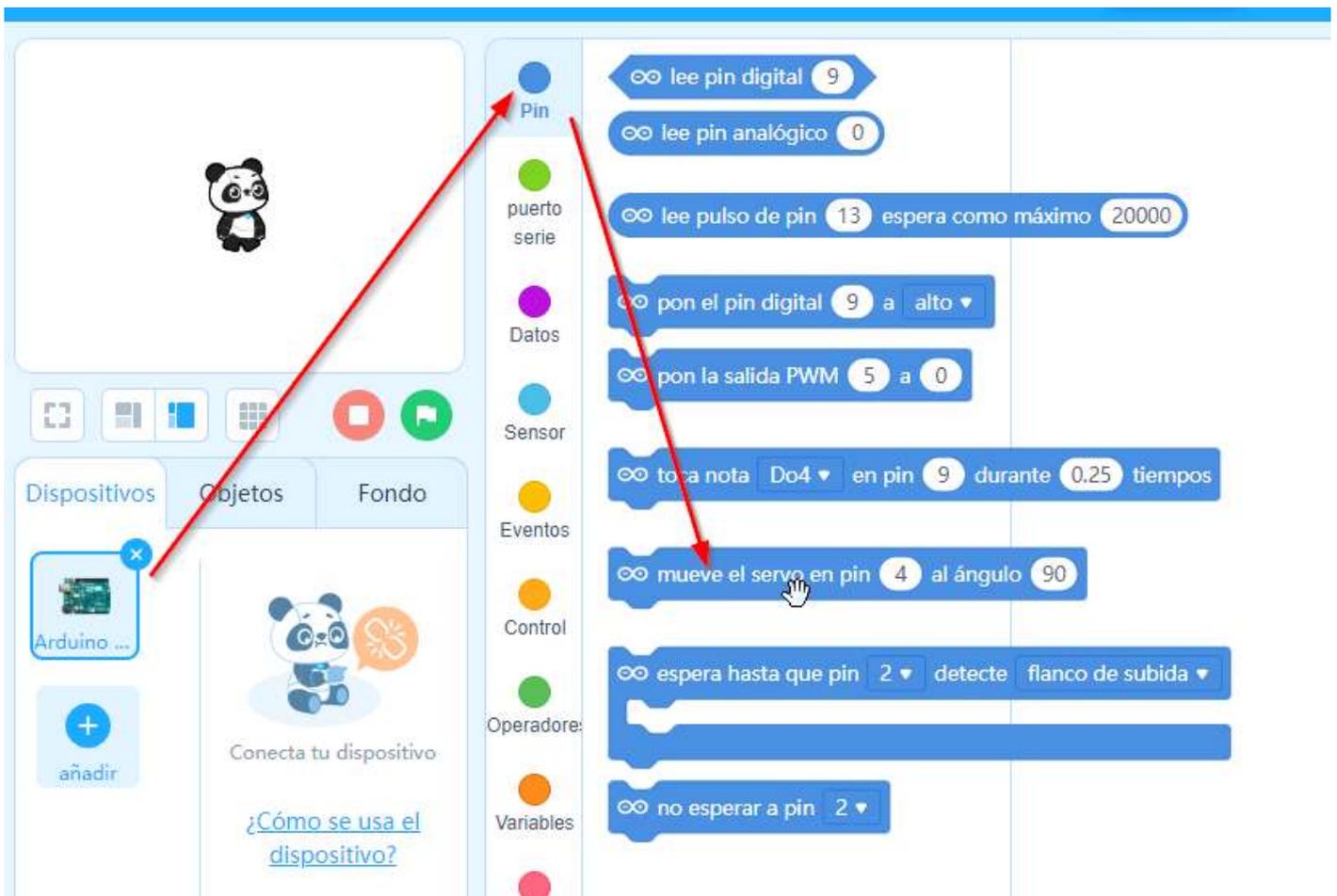


SUPERFÁCIL !!!

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

Experimenta con el servo con mBlock

Para experimentar tienes que usar esta instrucción



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



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

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

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

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

Revision #1

Created 9 December 2024 13:36:51 by Javier Quintana

Updated 9 December 2024 20:10:33 by Javier Quintana