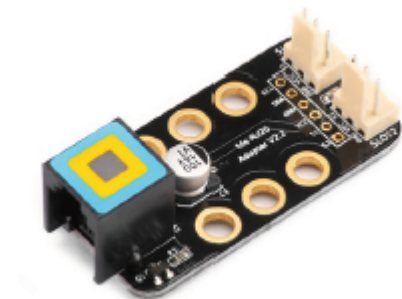


Ojo con los servos



Funcionamiento

Los servos se tienen que conectar a través del ADAPTADOR RJ45 por lo tanto se pueden conectar DOS SERVOS en Slot1 y en Slot2 en el adaptador



La instrucción de gobierno es "fijar servo" donde hay que especificar el puerto donde está conectado el Adaptador, y dentro del adaptador, a que slot está conectado, y finalmente cual es el ángulo que queremos que se fije el rotor

Ojo con ellos

Hay que tener en cuenta:

- NO HAY QUE FORZARLOS los servos fijan el rotor en el ángulo determinado por la instrucción fijar servo, al forzarlo **se rompen los engranajes de plástico que son delicados** y es típico que los chavales, al no estar el servo en la posición deseada, con la mano lo fuerzen.
- PICOS DE TENSIÓN los cables están protegidos con un cilindro magnético para absorber los los picos causados por los continuos arranques, paradas e inversiones de giro propios del servo, aún así se producen y LAS BATERÍAS ESPECIALMENTE LAS RECARGABLES SE QUEDAN SIN ENERGÍA muy rápidamente.
- **No te desespere** si ves que mBot no hace lo que habías programado, suele bloquearse con esos picos de tensión, especialmente si pones más de un servo **¿entonces la garra y el brazo?** pues sí, no va muy bien.
- La fijación con la estructura de plástico es a través de unos tornillos muy pequeños, que requiere destreza. La estructura de plástico se rompe si se fuerza el priete de los tornillos.
- No tienen mucha fuerza, si nos excedemos se rompen los engranajes de plástico. Si deseamos servos con más fuerza es mejor usar los Motores Servo

Si el relé si no está en la situación deseada inicial, lo mejor es desmontar y montar el soporte en la posición deseada, un vídeo lo explica mejor:

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

Revision #1

Created 1 February 2022 11:17:30 by Equipo CATEDU

Updated 2 November 2022 20:19:20 by Equipo CATEDU