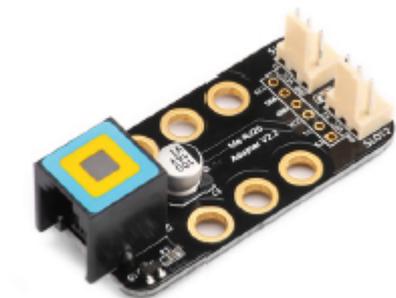


Ojo con los servos



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 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 desesperes** 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