

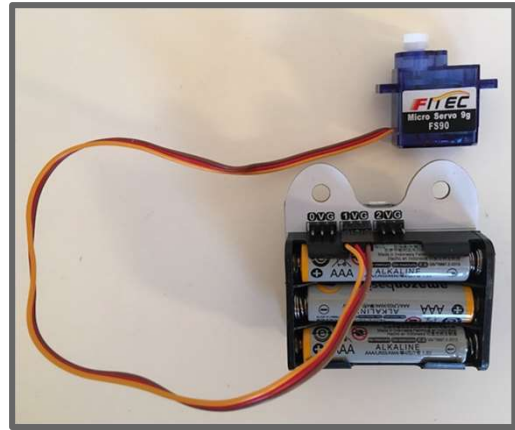
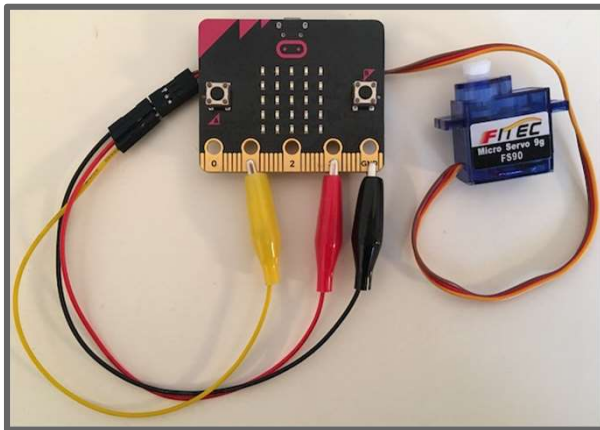


micro:bit | Servos

Conecta la micro:bit a MicroBlocks.



Conecta un servomotor al Pin 1 de la micro:Bit utilizando unos cables de cocodrilo o una placa de expansión:



NOTA: La micro:Bit necesita energía adicional para controlar servomotores. Conecta el servo a una batería o una placa de extensión con alimentación externa.

Añade la librería SERVO:

Librerías +

Servomotores

SERVOS de Posición (FS90 or 180°)
Este tipo de servo sólo se mueven entre 0 y 90° o 0 y 180°. Puedes controlar su movimiento con el ángulo que desees.

Servos de rotación continua (FS90R or 360°). Estos servos giran continuamente como lo hace un motor normal. Tú puedes controlar la velocidad y la dirección.

por siempre

pon el servo 1 a -90 grados (-90 a 90)

esperar 500 milisegundos

pon el servo 1 a 0 grados (-90 a 90)

esperar 500 milisegundos

pon el servo 1 a 90 grados (-90 a 90)

esperar 500 milisegundos

haz girar el servo 1 a velocidad 50 (-100 a 100)

esperar 2000 milisegundos

detén servo 1