

Funciones esenciales brazo robótico

Funciones de librería Servo.h

- **#include <Servo.h>** : Instrucción necesaria para incluir la librería en el código
- **Servo servo_creado** : Con la instancia Servo se crea un objeto servo, el cual puede efectuar las siguientes funciones:
- **servo_creado.attach(pin)**: Indica al Arduino que el servo “servo_creado” va a estar unido al pin indicado, de donde se van a enviar los anchos de pulso.

Ejemplo:

```
#include <Servo.h>
Servo servo_creado;
servo_creado.attach(8);
```

El cable de señal del servo (NARANJA) está conectada al pin digital 8.

- **servo_creado.write(ángulo)**: Indica al servo los grados de rotación que tiene que llevar a cabo.

Ejemplo:

```
#include <Servo.h>
Servo servo_creado;
servo_creado.attach(8);
servo_creado.write(0); // El servo rota a 0°, límite inferior
servo_creado.write(90); // El servo rota a 90°
servo_creado.write(180); // El servo rota a 180°, límite superior
```

- **servo_creado.read()**: Retorna la última posición a la cual se rotó el servo (el último write que se aplicó sobre el servo).

Ejemplo:

```
#include <Servo.h>
Servo servo_creado;
servo_creado.attach(8);
servo_creado.write(90); // El servo rota a 90°
int posicion_servo = 0; // Variable donde almacenar la posición del servo
posicion_servo = servo_creado.read(); // Ahora posición_servo valdría 90
```

