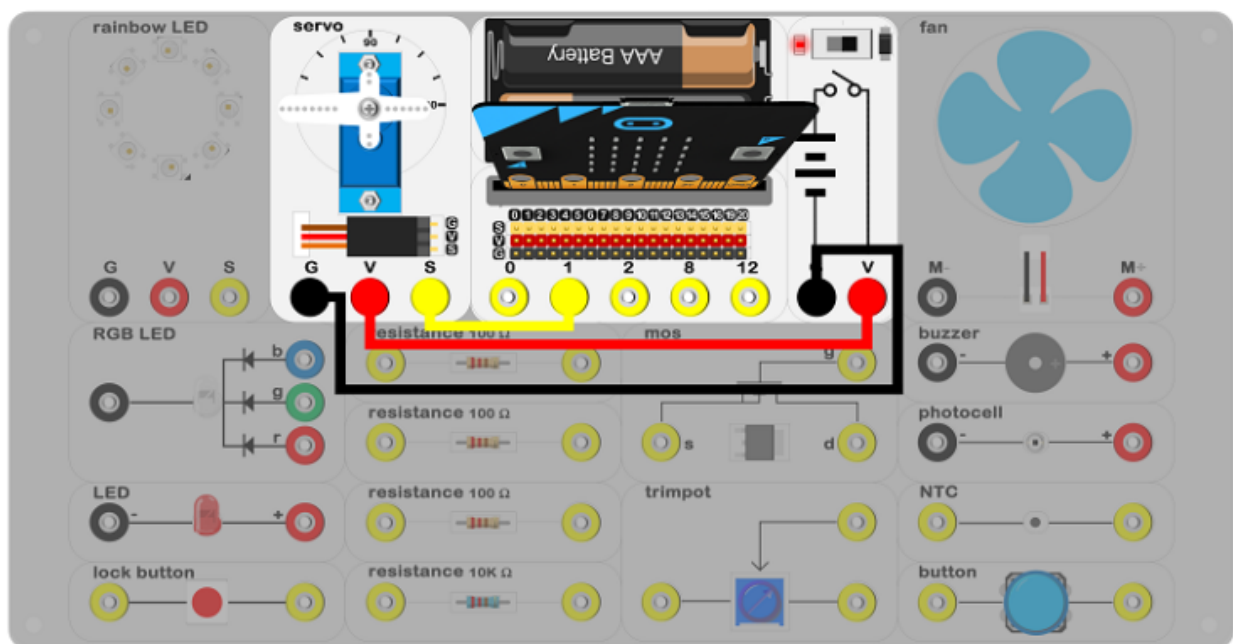


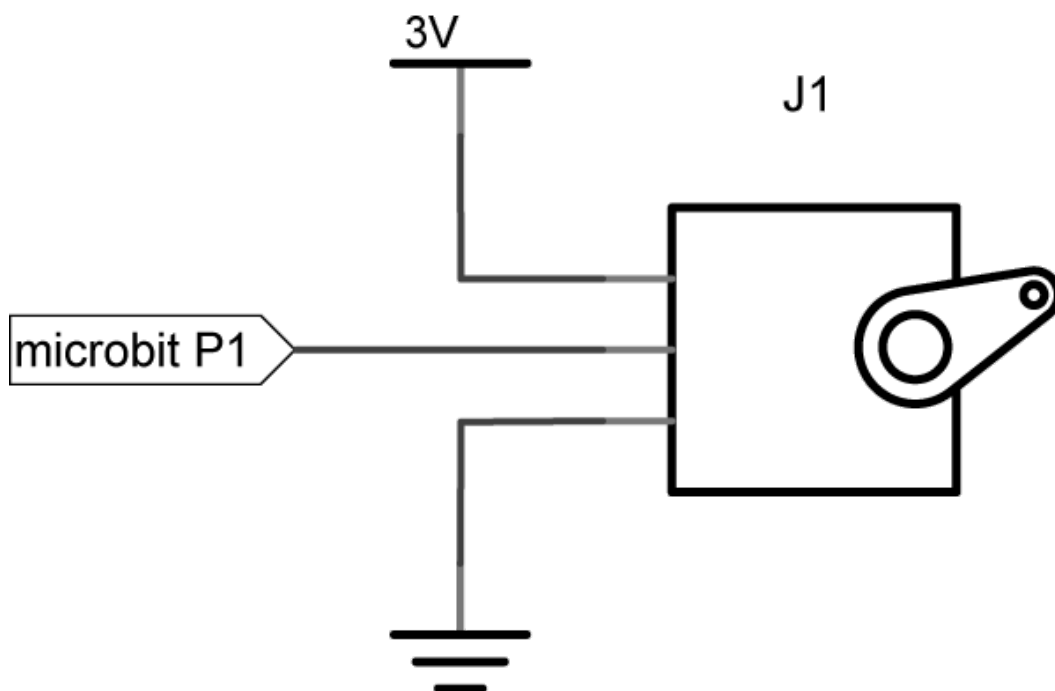
SEPTIEMBRE 11, 2021 POR MICROLOG

SERVOMOTOR

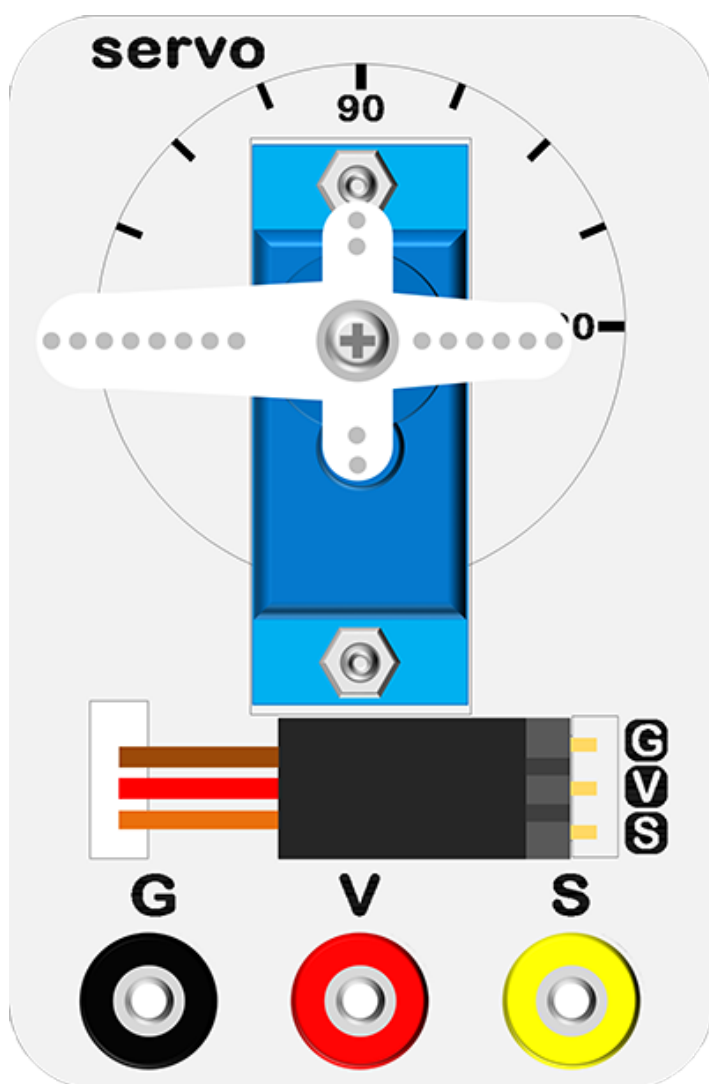
El servomotor es un motor adaptado a diferentes sistemas de control. Utilizando micro:bit se puede determinar el ángulo de giro del motor.



Conectar el circuito como en la imagen y colocar 2 baterías AAA en el portapilas.



Un servo es un sistema de control automático que consta de un motor de CC, un reductor, un potenciómetro y un circuito de control. Generalmente, el servo tiene su mayor ángulo de rotación (por ejemplo: 180 grados). El entrenador incluye un servo de 180 °

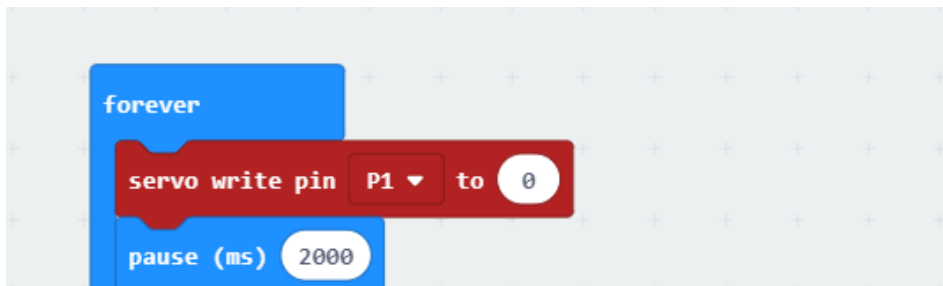


PROGRAMACIÓN

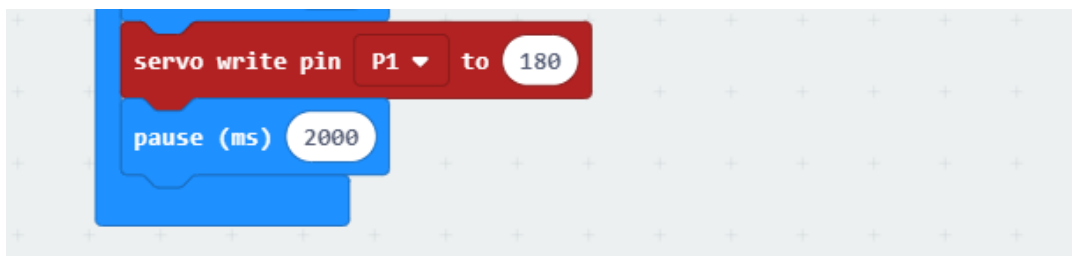
Entrar en makecode <https://makecode.microbit.org/#> Hacer clic en «Nuevo proyecto».

Colocar el bloque “escribir servo” y el bloque “pausa” dentro de “para siempre” y establecer P1 en 0

Pausar 2000 ms.



Volver a colocar el bloque “escribir servo” después del primer bloque “pausa” y configurar P1 en 180. Pausar 2000 ms.



Enlace del programa: https://makecode.microbit.org/_fudJaMCRhE1r

El servo gira entre 0 grados y 180 grados

 **EXPERIMEN BOX**