

Projeto 2: CONTROLANDO SERVO MOTOR COM POTENCIÔMETRO

Projeto 2: CONTROLANDO SERVO MOTOR COM POTENCIÔMETRO

DESCRIÇÃO DO PROJETO: O projeto permitirá girar o servo motor em toda sua extensão permitida de meia volta, o soquete de três pinos possui o GND tensão e sinal de pulso. A precisão do giro é verificada por meio do decodificador do servo motor, a qual efetua cálculos precisos.

Componentes:

- Servo Motor conectado ao pino 9 (ou outro pino PWM).
- Potenciômetro conectado ao pino A0.

```
#include <Servo.h>

Servo servo1; //cria um novo objeto servo

int potenciometroPino0 = 0; //conecta potenciometro na porta analogica 0

int valorDoPotenciometro = 0; //valor lido no pino 0

void setup () {

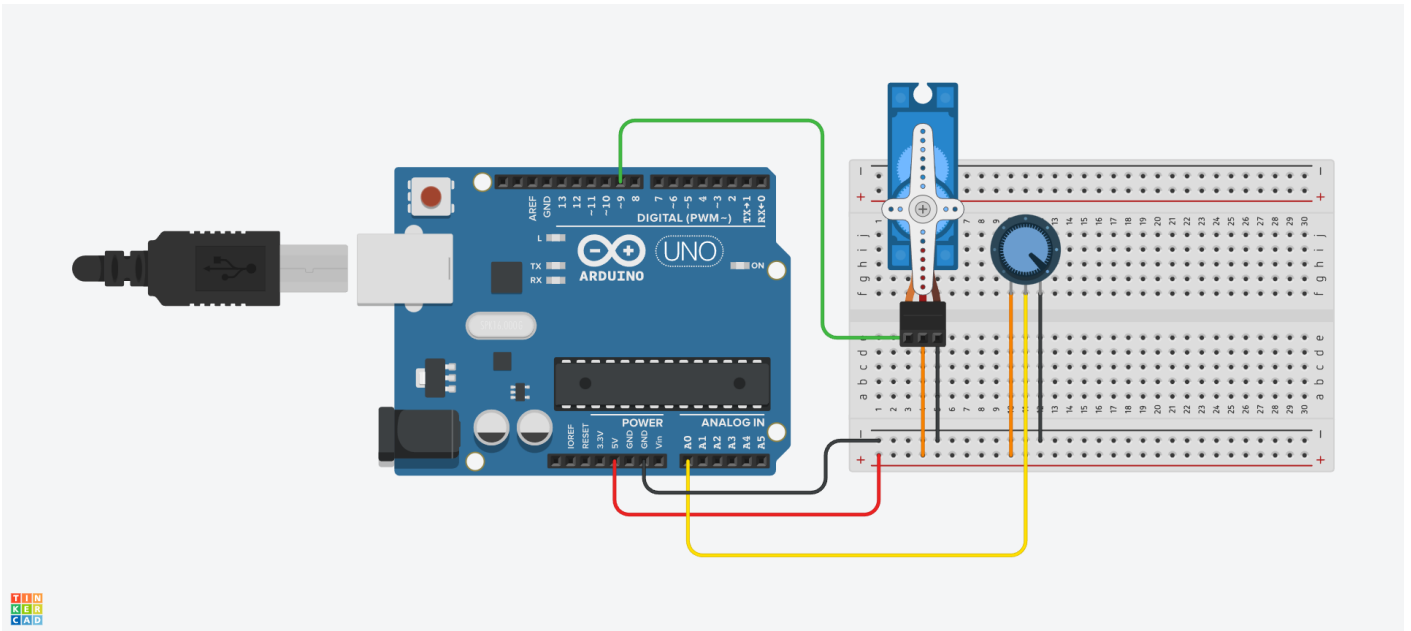
    servo1.attach(9); //conecta o objeto servo1 ao pino 9

}

void loop() {

    valorDoPotenciometro = analogRead(potenciometroPino0); // lê um valor analógico do potenciometro de 0 a 255
```

```
valorDoPotenciometro = map(valorDoPotenciometro, 0, 1023, 0, 179); //mapeia o valor lido entre 0 a 1023 para  
uma valor ente 0 e 180  
  
servo1.write(valorDoPotenciometro); // envia sinal para o servo posicionar  
  
delay(15); //aguarda movimento do servo  
  
}
```



Revision #5

Created 21 September 2024 17:02:21 by Ricardo Veiga

Updated 21 September 2024 17:19:47 by Ricardo Veiga