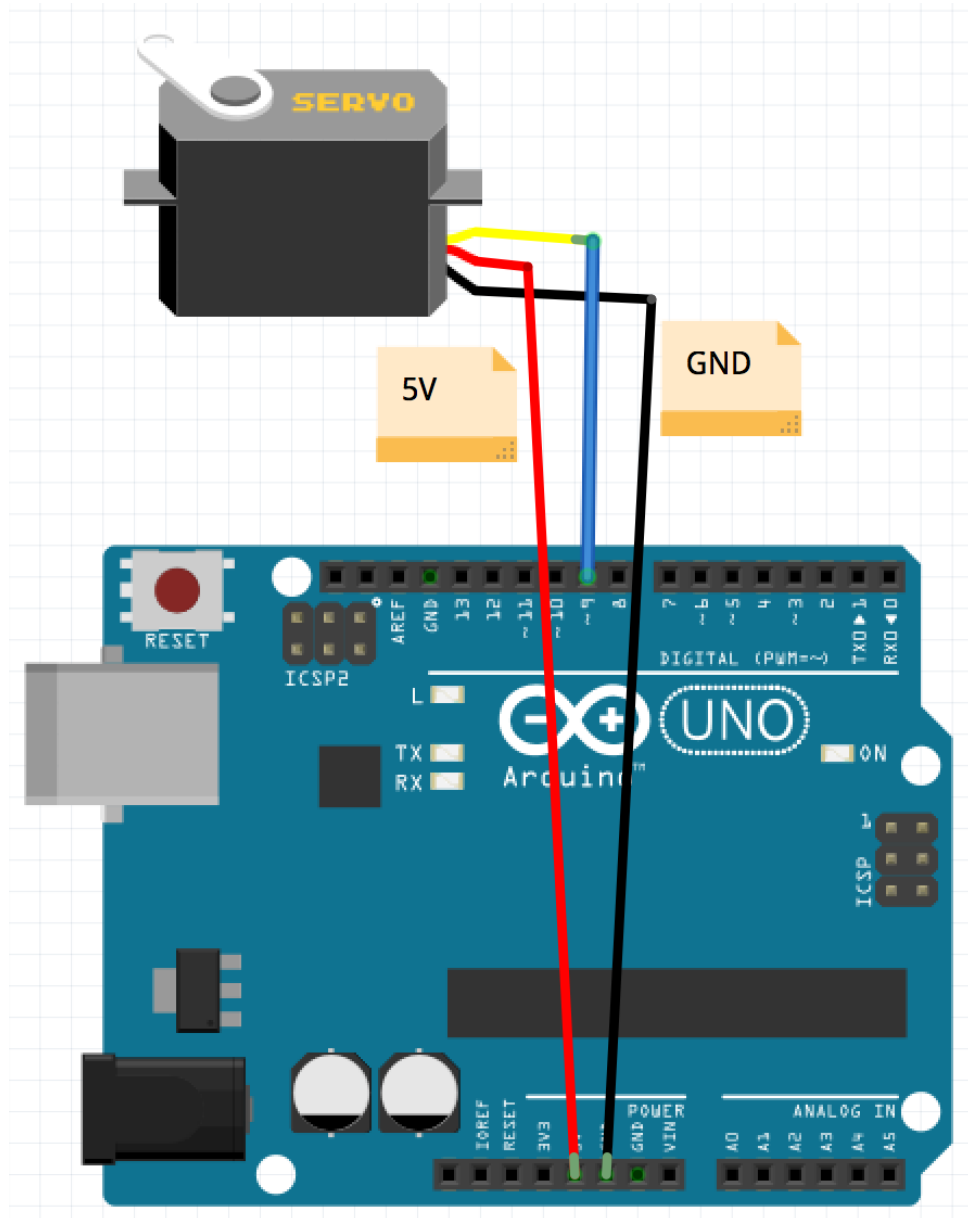


Pràctica-2: Servo-A

Realitzar una pràctica que faci girar un motor de rotació contínua una vegada amb la seqüència següent: gir durant 2 segons, parada durant 2 segons i gir en sentit contrari durant 2 segons.

Un servomotor de rotació es programa de manera molt similar als servomotors vists anteriorment. La diferència respecte a aquests és que el servo de rotació contínua pot girar (com el seu nom indica) els 360 graus de manera contínua. Cal recordar que un servomotor només podia girar de 0 a 180 graus. Els servos de rotació contínua porten una reductora i proporcionen un bon parell motor. Inclouen un circuit intern de control i les connexions es fan a través de 3 cables: Alimentació (+Vcc), Terra (GND) i senyal de control.



Code

```
// C++ code
//
#include <Servo.h>

int position = 0;

int i = 0;

int j = 0;

Servo servo_9;

void setup()
{
  servo_9.attach(9, 500, 2500);
}

void loop()
{
  position = 0;
  for (position = 1; position <= 179; position += 1) {
    servo_9.write(position);
    delay(20); // Wait for 20 millisecond(s)
  }
  for (position = 179; position >= 1; position -= 1) {
    servo_9.write(position);
  }
}
```

- 1. Introducció/Objectius**
- 2. Components/Materials**
- 3. Anàlisi-funcionament:**
- 4. Anàlisi-Codi:**
- 5. Canvis-realitzats:**
- 6. Experimentacions:**
- 7. Simulació-Tinkercad**
- 8. Fotos/Videos**
- 9. Aplicacions:**
- 10. Problemes/Conclusions:**