

Servos

Um servo também é um acionador, como um motor, a diferença é que seu movimento tem como intenção ser mais preciso, de forma que podemos dizer para qual ângulo de seu escopo ele pode se mover.

Então, para movimentar ele para uma posição específica, podemos fazer da seguinte forma.

```
#include <Arara.h>

void setup() {
  // put your setup code here, to run once:
  servo1.setPosition(270);
}

void loop() {
  // put your main code here, to run repeatedly:

}
```

Nesse código movimentamos o servo da porta para a posição de 270º de seu escopo (no caso do servo da REV Robotics esse é considerado o limite).

Importante adicionar que é a mesma ideia de programar um motor, já existem os 3 servos declarados na biblioteca, podemos apenas chama-los no código.

```
#include <Arara.h>

void setup() {
  // put your setup code here, to run once:
  servo1.setPosition(270);
  servo2.setPosition(0);
  servo3.setPosition(180);
}

void loop() {
  // put your main code here, to run repeatedly:

}
```

}

Revisão #1

Criado 19 agosto 2024 11:43:48 por Enzo Coutinho

Atualizado 19 agosto 2024 11:54:51 por Enzo Coutinho