

# Conexão elétrica

---

Os servos tem uma conexão simples, no sentido de que os cabos geralmente são integrados no corpo do *hardware*. Entretanto, é preciso ficar atento com o sentido da conexão, visto que é o único contato da placa que é possível inverter.

Assim o primeiro passo para conectar o servo é identificar três pinos:

- GND - *Ground*
- Vcc - *Alimentação*
- Signal - *Sinal de controle*

Existem cores padrões para certas fabricantes, mas na dúvida sempre cheque o manual dos equipamentos.

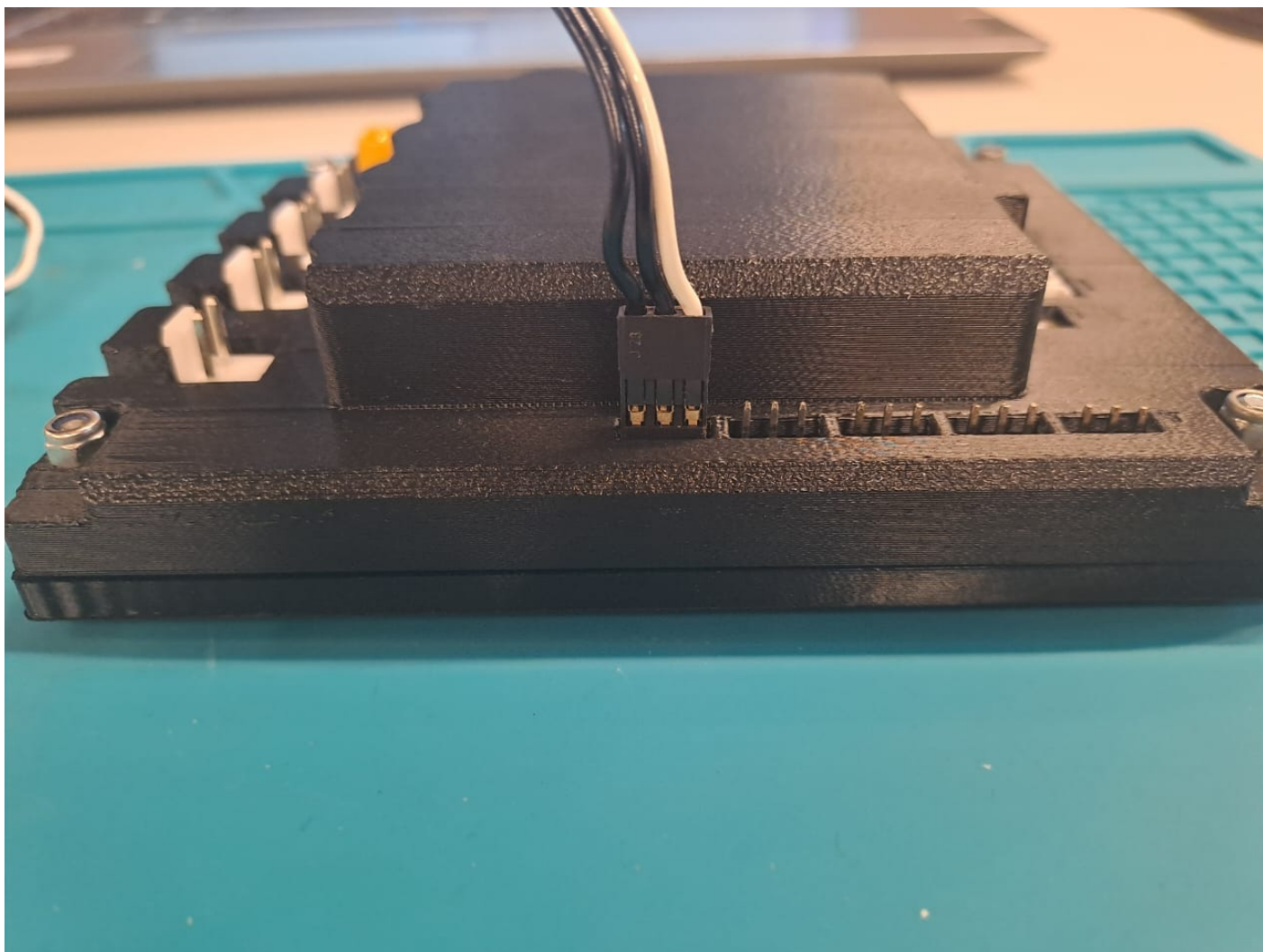
Nessa seção será utilizado um [Smart Servo](#) da REV Robotics

No Smart Servo, o cabo de sinal tem a coloração branca, o do meio é o Vcc e o restante é o GND. Como mostra a imagem abaixo:



Quanto a conexão na placa EasySTEAM, é necessário verificar quais pinos correspondem ao terminal de saída do servo - para não acabar invertendo sinal com GND por exemplo. Mas visto isso, já é possível conectar, como seguem as demonstrações abaixo:

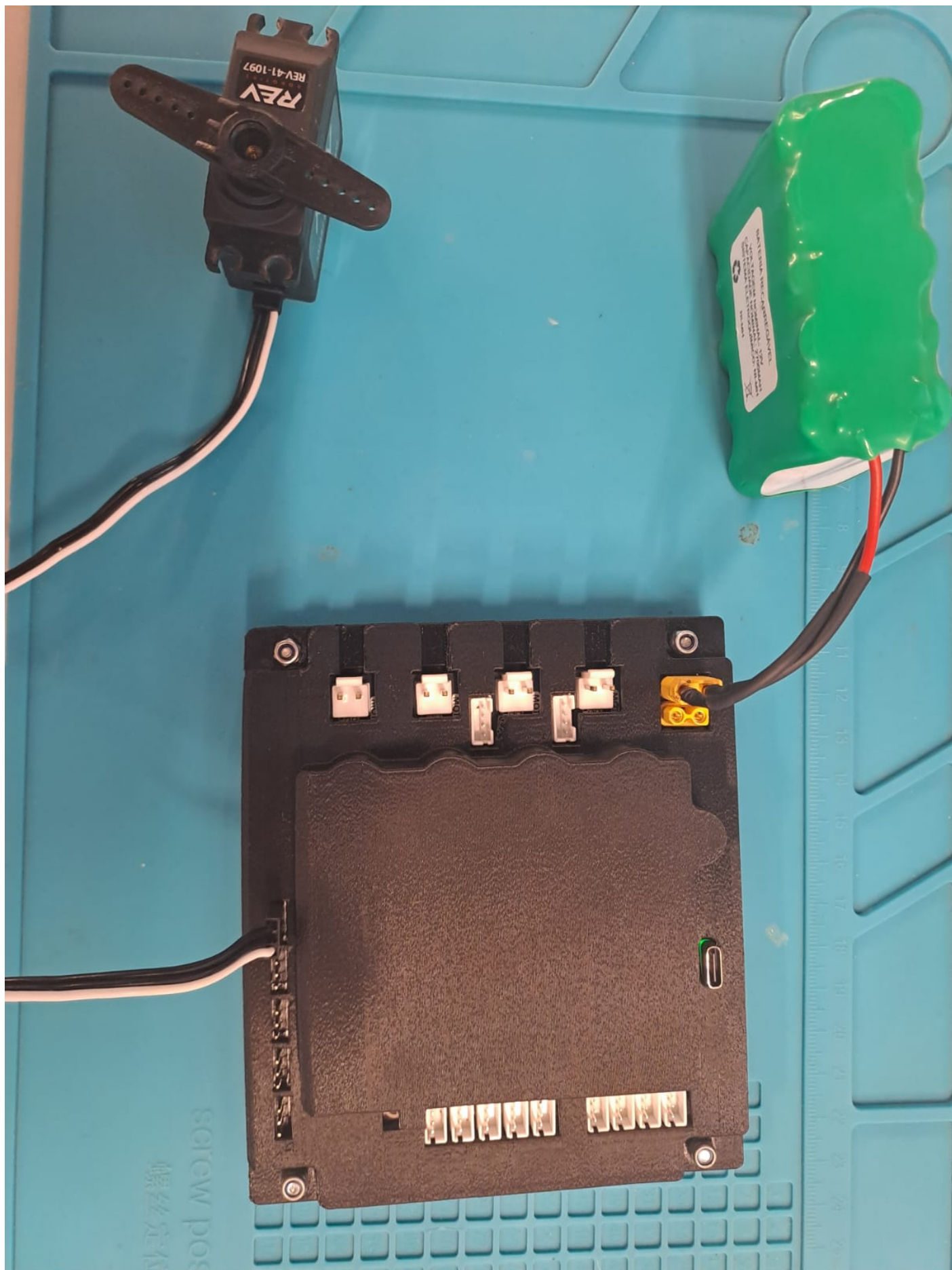




## Alimentação

Apesar de os servos atuarem com uma tensão elétrica de 5V, é recomendado que se tenha uma bateria de 12V conectada a placa - igual ao que foi feito para operar os motores - para não sobrecarregar todo o equipamento envolvido.





Revisão #3

Criado 14 janeiro 2025 18:46:30 por Enzo

