

# Programação

---

Com a conexão pronta é possível começar a programação do servo. Que consiste em 3 blocos (sendo um para servos contínuos)

## Objeto do Servo

Assim como o objeto de motor - leia a seção de [Motores](#), caso não tenha visto ainda - o servo tem um bloco semelhante, no qual podemos escolher quais dos 3 servos estaremos mexendo.



## Bloco de posição

Diferente do motor em que definimos um percentual da velocidade de saída, os servos funcionam ditando uma posição (geralmente em graus). Dessa forma, o bloco tem o mesmo significado, ou seja, receber um valor numérico, mas esse valor pode ir de 0 a 270.

O programa não diferencia unidades, mas espera um certo tipo, então no caso dos servos, seria em graus.

Como demonstra:



## Bloco de velocidade

Esse bloco só funciona caso o servo tenha modo contínuo, como o Smart Servo utilizado neste exemplo. A função dele é ao invés de definir uma posição é fornecer uma velocidade, semelhante ao motor, mas agora indo de um valor de 0 a 1.0. Como mostrado abaixo:



Não use esse bloco se seu servo não for contínuo

Na próxima página será demonstrado como utilizar esses blocos juntamente com a categoria "*Logical*".

---

Revisão #3

Criado 14 janeiro 2025 19:14:34 por Enzo Coutinho

Atualizado 15 janeiro 2025 16:17:53 por Enzo Coutinho