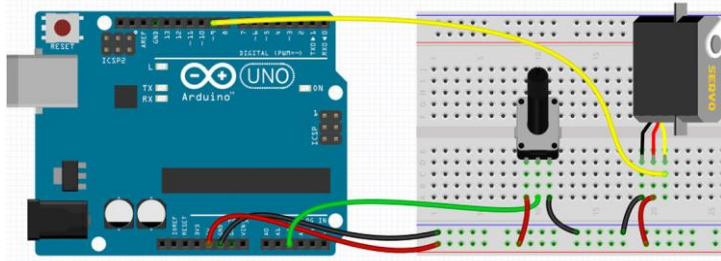
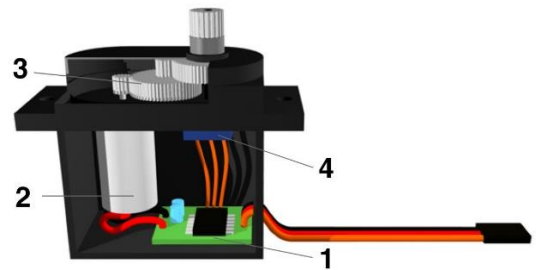


Beschreibung:

Servo-Motoren können sich auf Kommando zu einer bestimmten Drehposition bewegen. Den zugehörigen Drehwinkel erhalten Sie von außen. Sie sind daher mehr auf Präzision und Drehmoment ausgelegt, weniger auf Geschwindigkeit. Es gilt sogar: Je höher das Drehmoment, desto langsamer der Servo-Motor.

Ein Servo besteht aus einer Motorsteuerung (1), einem Elektromotor (2), einem Getriebe (3) und einem Potentiometer zur Positionsbestimmung (4). Alle Komponenten sind in einem robusten Gehäuse untergebracht.

Beschaltung:**Bild:****Sketch:**

```
#include <Servo.h> //Die Servobibliothek wird aufgerufen.
Servo servoblau; //Erstellt für das Programm ein Servo mit dem Namen „servoblau“
void setup()
{
  servoblau.attach(8); //Servo wird mit Pin8 verbunden
}
void loop()
{
  servoblau.write(0); //Position 1 ansteuern mit dem Winkel 0°
  delay(3000); //Das Programm stoppt für 3 Sekunden
  servoblau.write(90); //Position 2 ansteuern mit dem Winkel 90°
  delay(3000); //Das Programm stoppt für 3 Sekunden
  servoblau.write(180); //Position 3 ansteuern mit dem Winkel 180°
  delay(3000); //Das Programm stoppt für 3 Sekunden
}
// soll der Wert von einem Poti übernommen werden ist eine Umrechnung erforderlich –
map(poti,0,1023,1,179);
```

Bibliothek:

Servo.h