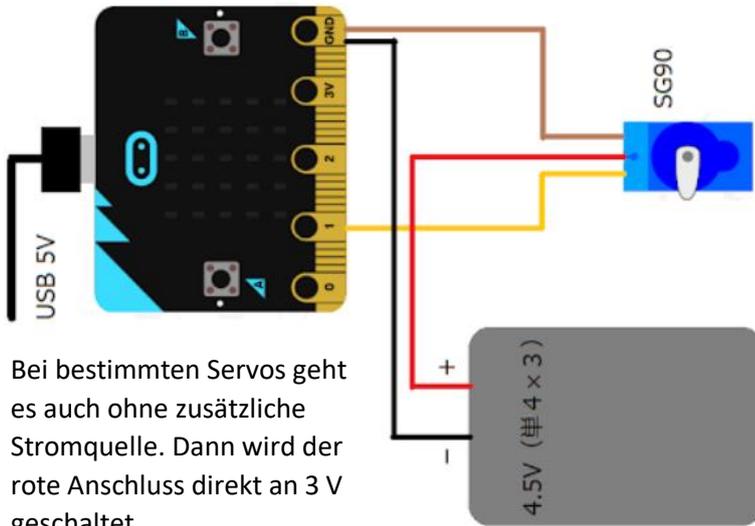


Beschreibung:

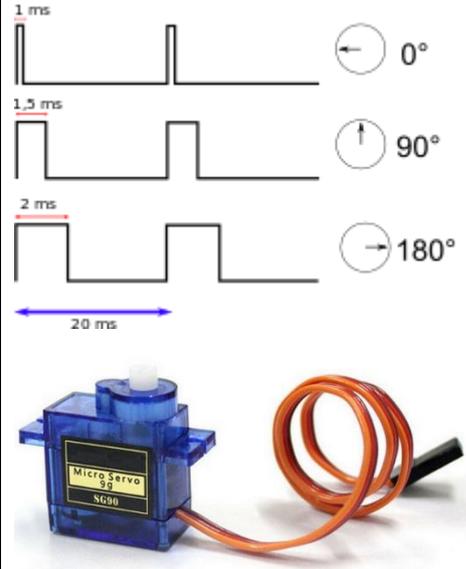
Als Servomotor werden spezielle Elektromotoren bezeichnet, die die Kontrolle der Winkelposition ihrer Motorwelle sowie der Drehgeschwindigkeit und Beschleunigung erlauben. Sie bestehen aus einem Elektromotor, der zusätzlich mit einem Sensor zur Positionsbestimmung ausgestattet ist. Servos werden über eine Pulsweitenmodulation (PWM) angesteuert. Über die Breite der Pulse wird der Winkel, auf den der Servoarm gestellt werden soll, gesteuert. Gängig ist ein 50-Hz-Signal (20 ms Periodenlänge), welches zwischen 500 Mikrosekunden (linker Anschlag, 0 Grad) und 2500 Mikrosekunden (rechter Anschlag, 180 Grad) auf High-Pegel und den Rest der Periodenlänge auf Low-Pegel ist.

Beschaltung:

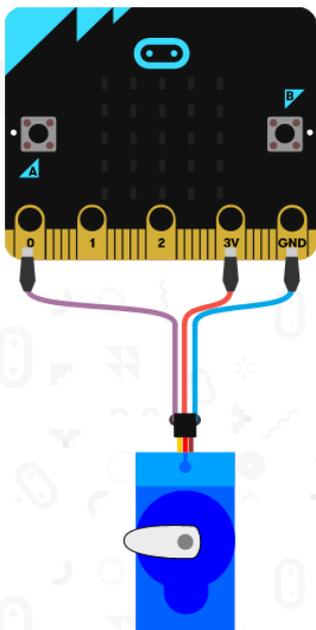


Bei bestimmten Servos geht es auch ohne zusätzliche Stromquelle. Dann wird der rote Anschluss direkt an 3V geschaltet.

Bild:



Sketch:



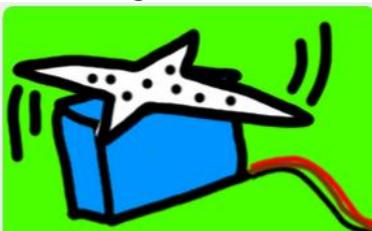
- 👁 Eingabe
- 🎵 Musik
- 💡 LED
- 📶 Funk
- 🔄 Servos
- 🔄 Schleifen
- 🔗 Logik
- 📄 Variablen
- 📊 Mathematik
- ⬆ Fortgeschritten
- ƒ(x) Funktionen
- 📄 Arrays
- 🖋 Text
- 🎮 Spiel

```

wenn Knopf A gedrückt
  zeige Text "A"
  setze Winkel von Servo an P0 auf 180°

wenn Knopf B gedrückt
  setze Winkel von Servo an P0 auf 0°
  zeige Text "B"
    
```

Erweiterung:



servo
A micro-servo library



continuous-servo
Continuous Servo Package for micro:bit on MakeCode, by

Obwohl es prinzipiell ohne Erweiterungen geht, gibt es für spezielle Zwecke Erweiterungen für spezielle Anwendungen.

