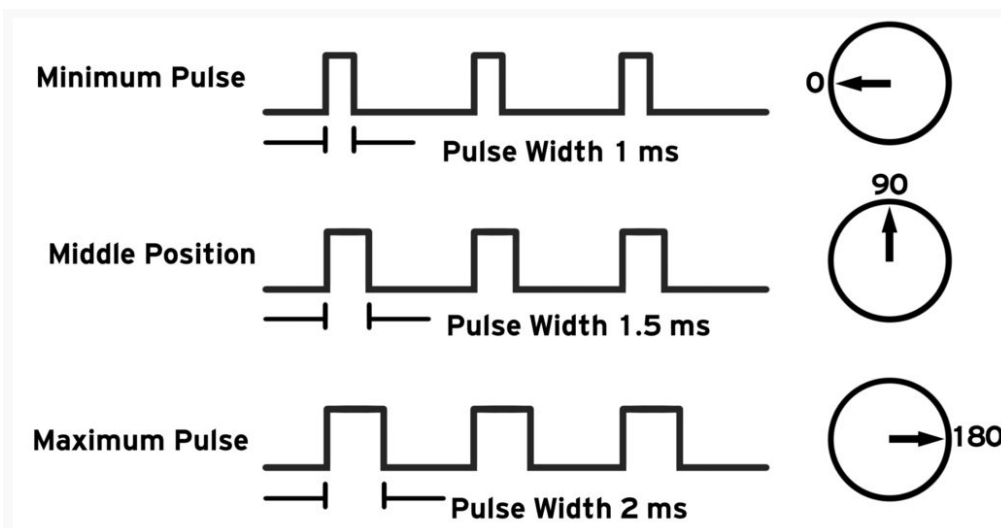


Servo driver – Arduino



Dette lille program (se næste side) læser fra den serielle forbindelse, det antal grader du gerne vil dreje.

Skiver du "90" og trykker på "Send" i Arduino Serial Monitor, så vil servoen svinge 90 grader. Skriver du 180, så vil den svinge 180.

Brug denne lille stump kode til at finde ud af, hvor lille og stort udsving kan du lave, før din servo begynder at **larme**, altså sige nogle høje knitre lyde inde fra motorhuset. For så vil motoren **brænde af** på et tidspunkt. Nogle servere kan kun "tale" at svinge mellem 5 og 170 grader, så prøv dig frem.

```
#include <Servo.h>

Servo myservo; // create servo object to control a servo

int angle = 0;
int incomingByte = 0; // for incoming serial data
int oldAngle=0;

void setup() {
  myservo.attach(9);
  myservo.write(0); // Reset angle

  //*****
  //Serial connection 9600 Baud
  //*****
  Serial.begin(9600);
}

void loop() {
  angle= readSerial();

  if ((oldAngle != angle) && ((angle >= 0) && (angle < 180)))
  {
    myservo.write(angle);
    oldAngle=angle;
  }
}

//*****
// Read data from UART connection
//*****
int readSerial() {
  while (Serial.available() > 0) {
    // read the incoming byte:
    incomingByte = Serial.parseInt();
  }
  return incomingByte;
}
```

Hvis I ikke lykkes med at få kommunikationen til at virke med Arduinoen, så prøv at udskifte dette "while" med "if"