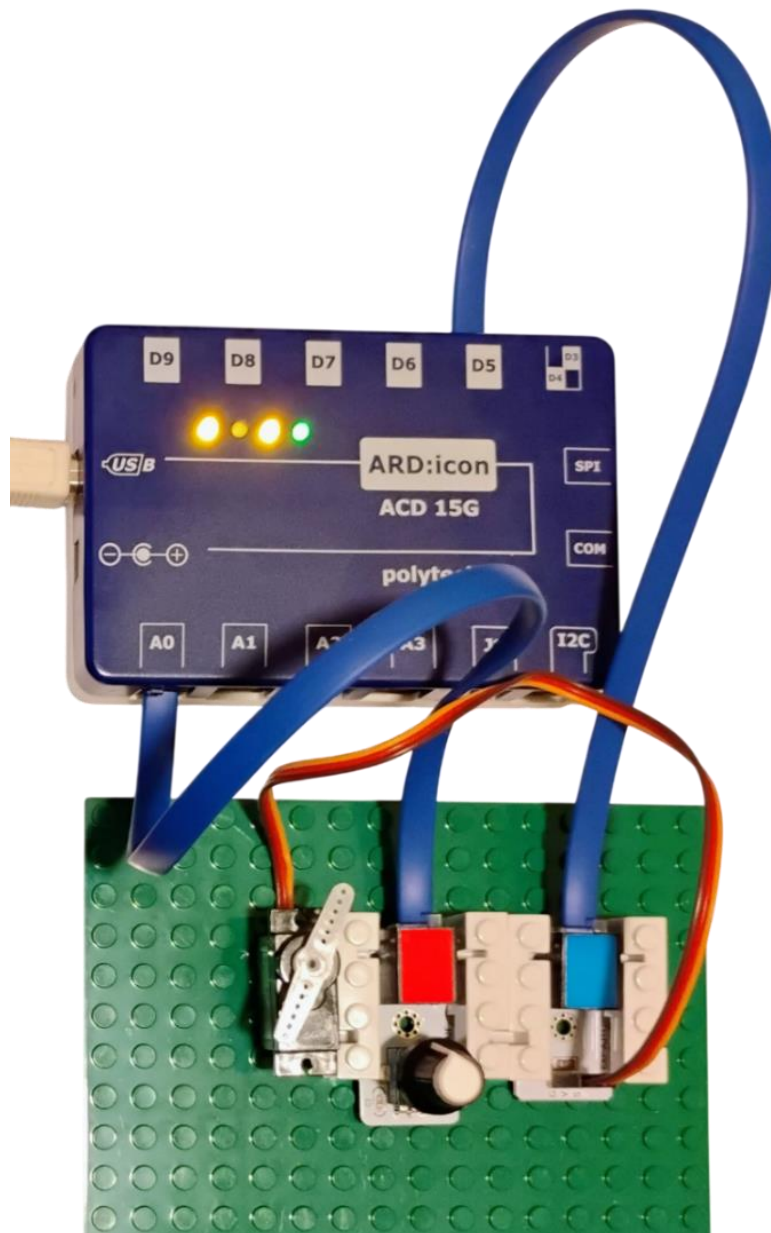


Παράρτημα για τον εκπαιδευτικό

Σενάριο: Ελέγχω την κατεύθυνση και τον ρυθμό κίνησης: μεταβλητές και σερβοκινητήρας.

Συνδεσμολογία :

| Εξάρτημα | Θύρα |
|--|------|
| Αναλογικός αισθητήρας γωνίας / ροοστάτης (AJS06) | A0 |
| Σερβοκινητήρας EXP-AJ11, DJX11 | D6 |



Ενδεικτικό πρόγραμμα:

Φτιάξε τις μεταβλητές : **Τιμή, Γωνία, Καθυστέρηση**

Όταν ξεκινά

 Βάλε στην **Γωνία** = 90

Για πάντα

 Βάλε τον σερβοκινητήρα στην θέση **Γωνία**

 Διάβασε τον ροοστάτη και αποθήκευσέ την στην μεταβλητή **τιμή**

Γωνία = **Τιμή** / 5.69

 Αν γωνία > 512 τότε

Καθυστέρηση = 0.1 δευτερόλεπτα

 Αλλιώς

Καθυστέρηση = 0.3 δευτερόλεπτα

 Περίμενε όσο η τιμή της μεταβλητής **Καθυστέρηση**

Γιατί χρησιμοποιούμε την πράξη $\text{Τιμή} / 5.69$: Ο ροοστάτης μας δίνει τιμές από 0 έως 1023. Ο σερβοκινητήρας όμως κινείται από 0 έως 180 μοίρες. Αν δώσουμε στον σερβοκινητήρα κατευθείαν την τιμή του ροοστάτη, δεν μπορεί να τη χρησιμοποιήσει ώστε να λειτουργεί σωστά. Γι' αυτό διαιρούμε την τιμή του ροοστάτη δια 5.69, ώστε το εύρος της τιμής που είναι αρχικά από 0–1023 να γίνει μικρότερη και συγκεκριμένα από 0-180 που είναι τιμές κατάλληλες για τον σερβοκινητήρα.

