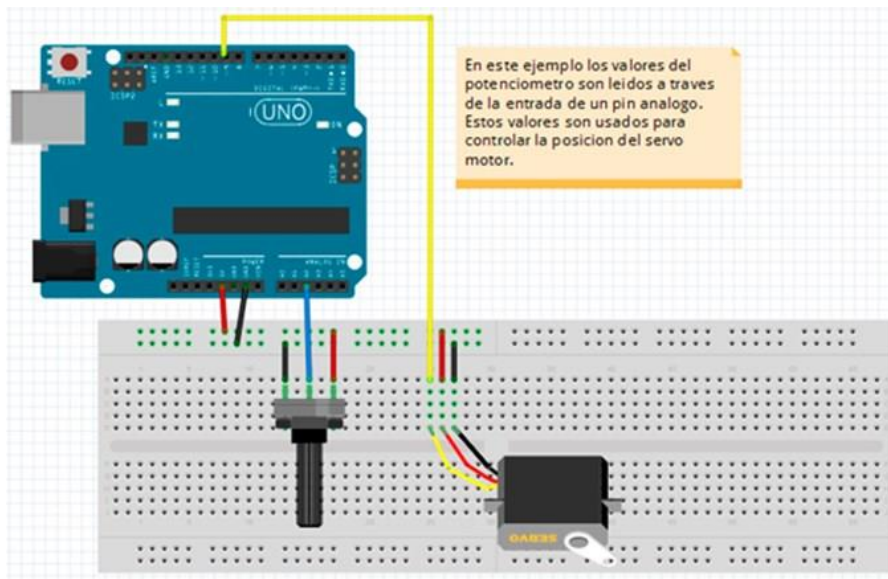


EXPERIMENTO DE CONTROL DE SERVO MOTOR A TRAVES DE UN POTENCIOMETRO

Materiales necesarios:

- 1 Arduino Uno R3
- 1 Mini Servo Motor
- 1 Potenciómetro 100 K-ohm
- 1 Protoboard
- Varios Jumpers

Grafico de Conexión:



Código:

```
// Control de una posición del servo mediante un potenciómetro (resistencia variable)

#include <Servo.h>

Servo myservo;      // Crear un objeto Servo para controlar el servo motor

int potpin = 2;     // Pin analógico utilizado para conectar el potenciómetro
int val;           // Variable para leer el valor del pin analógico

void setup()
{
  myservo.attach(9); // atacha el servo en el pin9 para el servo
}

void loop()
{
  val = analogRead(potpin); // Lee el valor del potenciómetro (valor entre 0 y 1023)
  val = map(val, 0, 1023, 0, 179); // Escala a usar con el servo (valor entre 0 y 180)
  myservo.write(val); // Establece la posición del servo de acuerdo con el valor escalado
  delay(15); // Espera a que el servo llegue
}
```