

ROBOTBALL

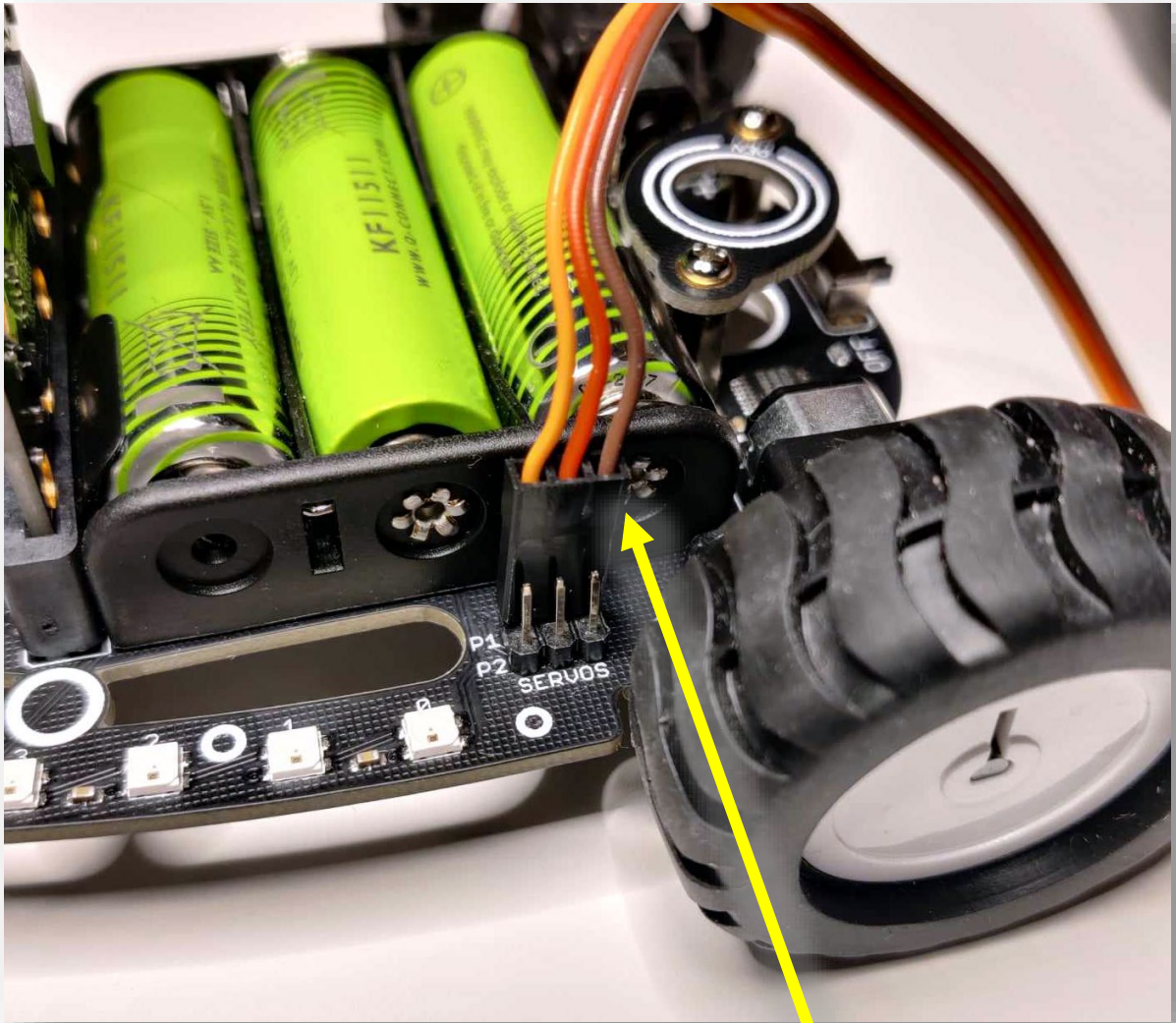
Styring av servo

Hent utstyr:

- én servo
- tre ledninger med krokodilleklemmer (gjærne i forskjellige farger)

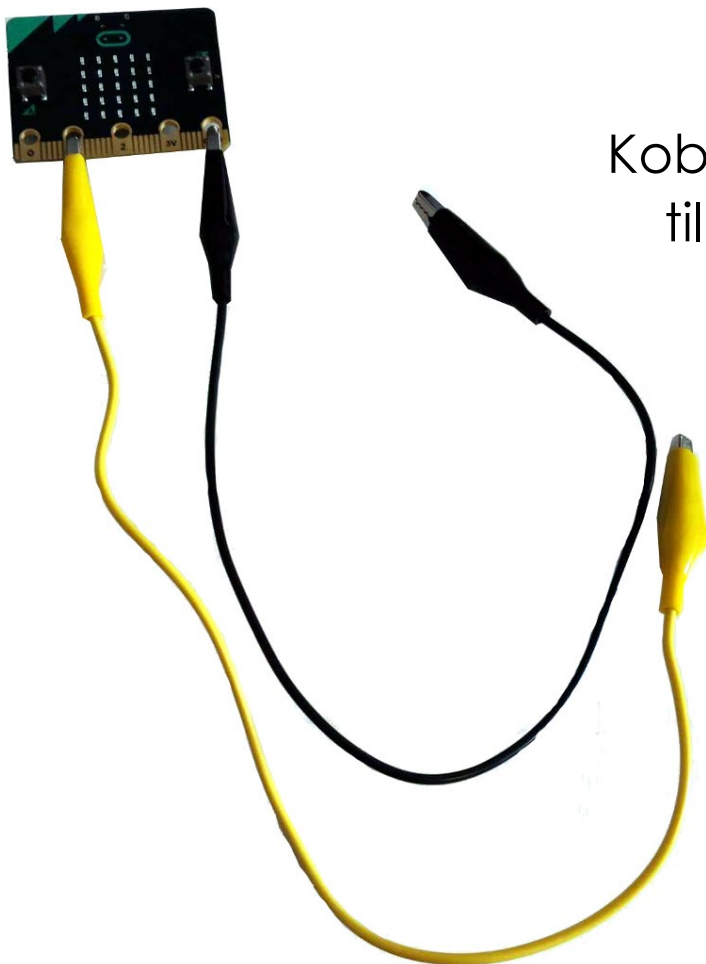
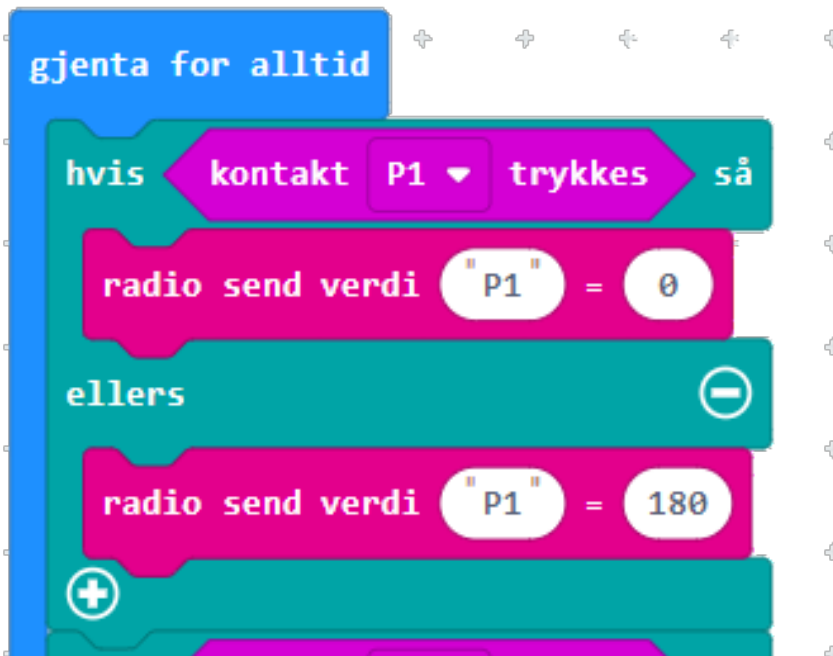


Koble til servoen til kontakt P1 på bit:bot-en.



Den brune/svarte ledningen skal være bakerst

Utvid programmet ditt for fjernkontrollen, og last det opp til micro:bit-en.



Koble ledningene til port 1 og til GND.

Sjekk at bit:boten er slått på.

Hold på metallenden til krokodilleklemma på ledningen som kommer fra GND med den ene hånda.

Ved å holde på og slippe klemma på ledningen som kommer fra port 1 med den andre hånda vil servoen veksle mellom 0 og 180 graders utslag.



Når du holder med begge hendene lager du en sluttet krets med kroppen din.



Vil dere bruke to servoer, kan dere koble til en ekstra ledning til port 2 og utvide koden for P2.

```
hvis kontakt P2 trykkes så
  radio send verdi "P2" = 0
ellers
  radio send verdi "P2" = 180
```