

ROBOTBALL

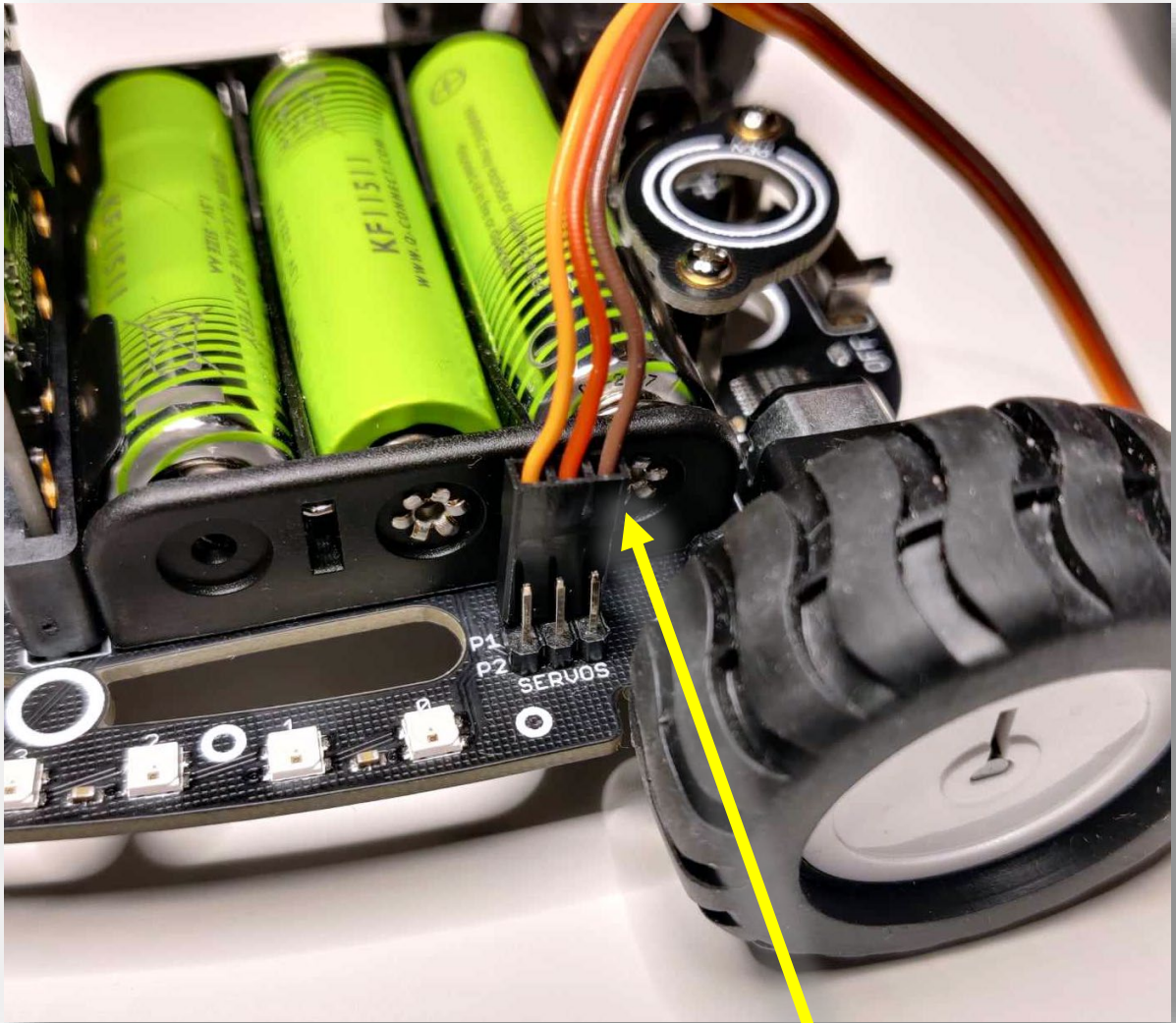
Styring av servo

Hent utstyr:

- éin servo
- tre leidningar med krokodilleklemmer (gjerne i forskjellige fargar)

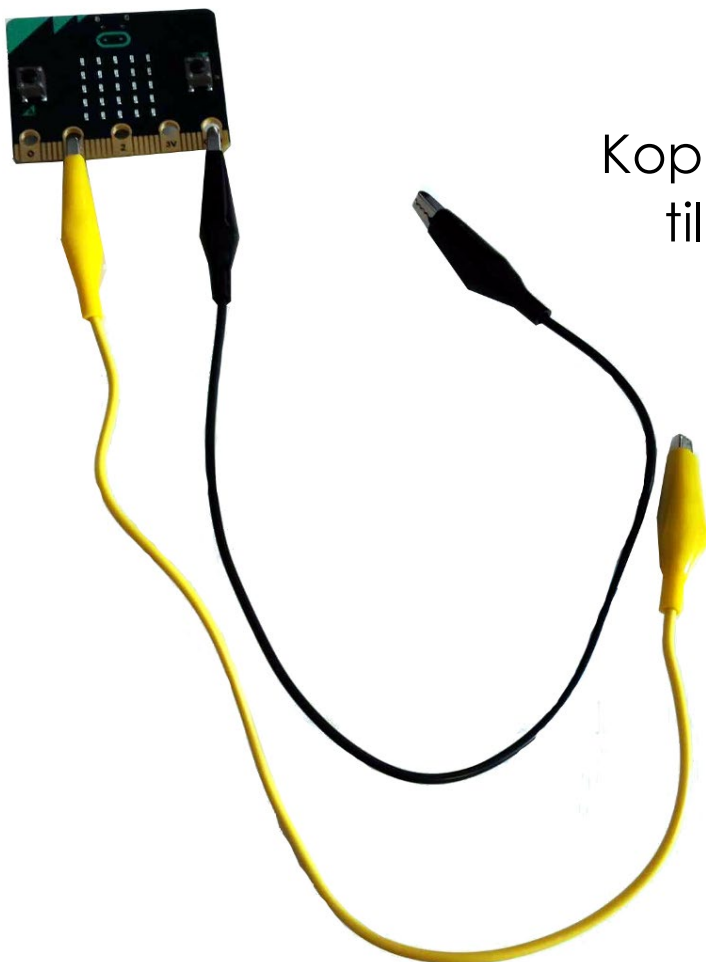
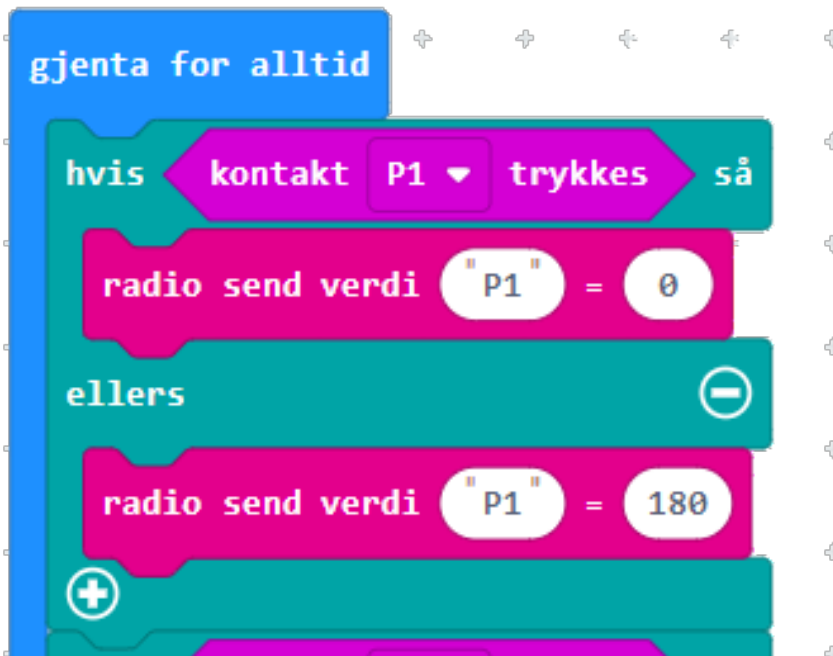


Kople til servoen til kontakt P1 på bit:bot-en.



Den brune/svarte
leidninga skal vere
lengst bak.

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



Kople ledningane til port 1 og til GND.

Sjekk at bit:boten er slått på.

Hald på metallenden til krokodilleklemma på leidninga som kjem frå GND med den eine handa. Ved å halde på og sleppe klemma på leidninga som kommer kjem frå port 1 med den andre handa vil servoen veksle mellom 0 og 180 graders utslag.



Når du held med begge henda lagar du ein slutta krets med kroppen din.



Vil de bruke to servoar, kan de kople til ei ekstra leidning til port 2 og utvide koden for P2.

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