

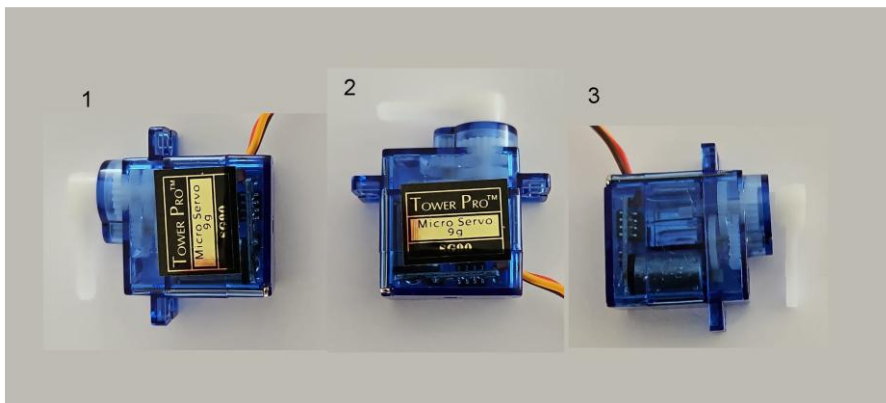
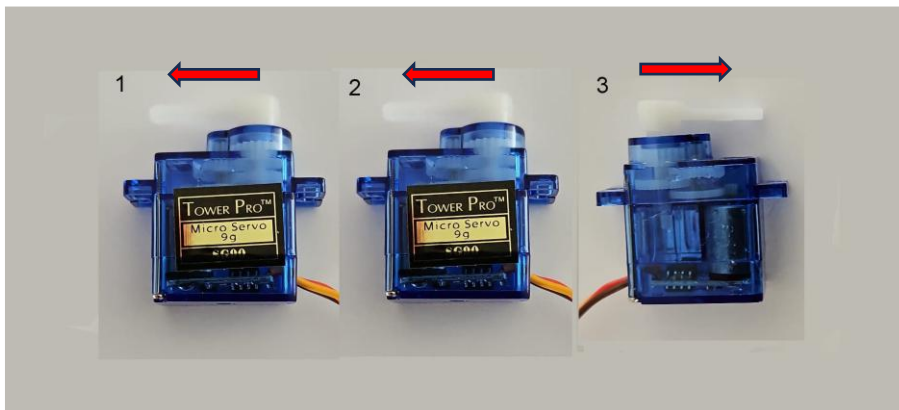


Stappen om een robot het hoofd en de armen te laten bewegen

Benodigheden: drie servo's voor twee armen en een hals.

We programmeren ze zo, dat de armen dezelfde beweging omhoog en naar beneden maken.

Let op: de armen zijn gespiegeld. Dat betekent dat je ze niet hetzelfde kunt programmeren.



Pin 0

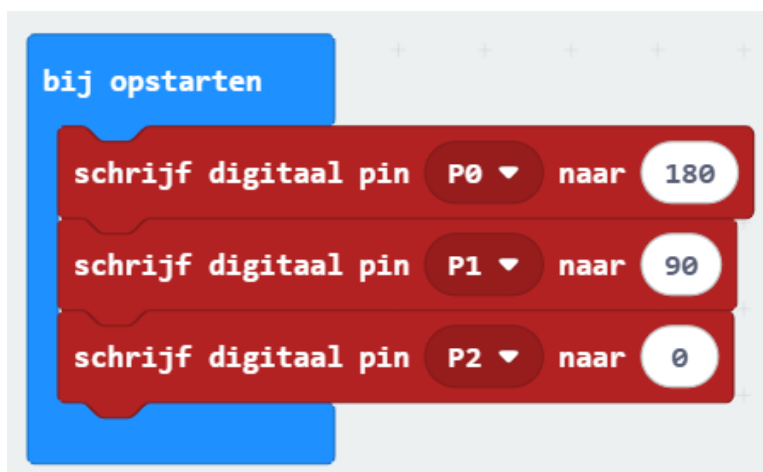
Pin 1

Pin 2

Sluit de servo's aan op de micro bit. Gebruik de pinnen 0, 1 en 2.

Je kunt aangeven hoe de servo bij het opstarten moeten staan.

B.v.



Daarna geef je aan hoe de robot verder moet gaan.



Dit kan door op knop A of B te drukken of na een bepaalde tijd te laten beginnen.

Programmeer vervolgens de bewegingen, die de robot moet maken.

We geven een voorbeeld. Maar er zijn meer mogelijkheden.

The image shows a Scratch-style block diagram for a servo motor program. It consists of two main sections: a 'bij opstarten' (when started) block and a 'wanneer knop A wordt ingedrukt' (when button A is pressed) block.

When started (blue block):

- schrijf servo op pin P0 naar waarde 180
- schrijf servo op pin P1 naar waarde 90
- schrijf servo op pin P2 naar waarde 0

When button A is pressed (purple block):

- 4 keer herhalen (repeat 4 times)
- doe (do):
 - schrijf servo op pin P0 naar waarde 0
 - schrijf servo op pin P2 naar waarde 180
 - pauzeer (ms) 2000
 - schrijf servo op pin P1 naar waarde 135
 - pauzeer (ms) 2000
 - schrijf servo op pin P1 naar waarde 45
 - pauzeer (ms) 1000
 - schrijf servo op pin P1 naar waarde 90
 - pauzeer (ms) 1000
 - schrijf servo op pin P0 naar waarde 180
 - schrijf servo op pin P2 naar waarde 0
 - pauzeer (ms) 2000