

Kontinuální Servo MG996R (360°) s kovovými převody



POPIS

Jedná se o digitální servo s kovovým převodem, což znamená, že vnitřní ozubená kola s větším přenosovým momentem jsou vyrobena z kovu pro zvýšenou odolnost a delší životnost.

Stejně jako u standardních serv i u kontinuálního serva, signál PWM určuje chování serva, ale místo určení polohy řídí rychlost a směr jeho otáčení. Tato serva nemají senzor polohy, což jim umožňuje otáčet se neustále.

Jsou velmi užitečná pro aplikace, kde je potřeba jednoduchý motor s jednoduchým řízením přes PWM, jako jsou robotická vozidla nebo automatizované projekty, kde jsou zapotřebí plynulé a nepřetržité pohyby.



Oproti MG995 je toto servo vyráběno s větším krouticím momentem na úkor rychlosti



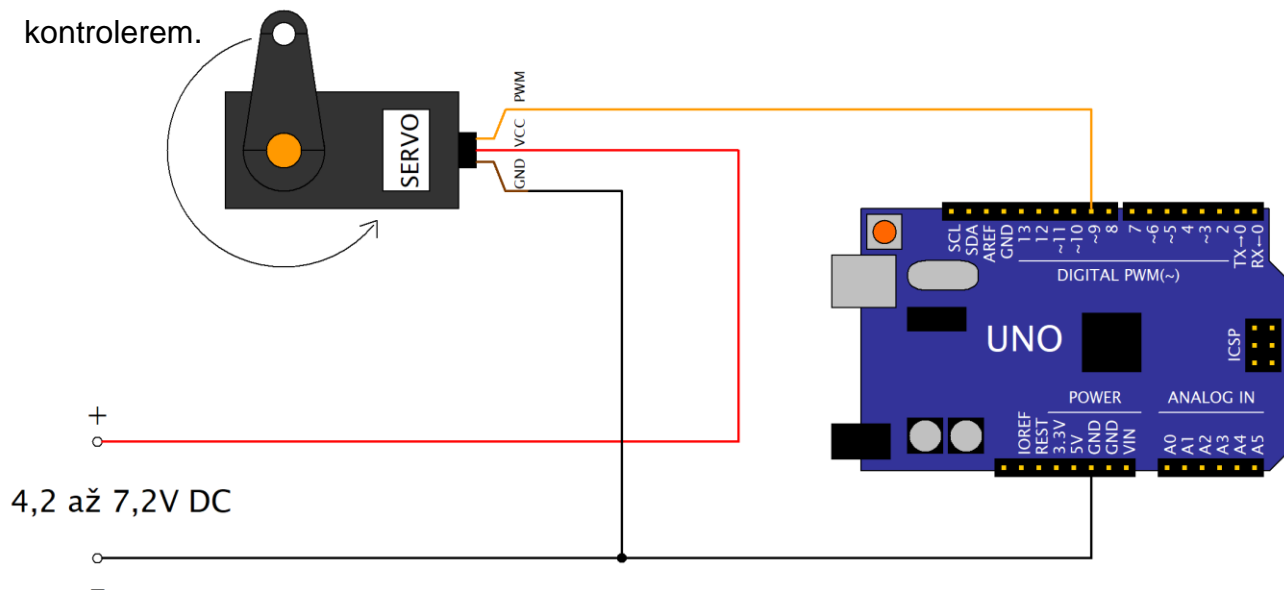
SPECIFIKACE

Napájecí napětí:	4,8 ~ 7,2V DC	Délka vodičů:	300mm
Běžný proudový odběr (6V, běžné zatížení):		250mA	
Maximální proudový odběr (6V, servo vystavené nepřiměřené zátěži):		800mA	
Při napájení 4,8V:		Při napájení 6V:	
Provozní rychlost (bez zátěže):	0,20s/60°	Provozní rychlost (bez zátěže):	0,17s/60°
Krouticí moment:	9,4 kg/cm	Krouticí moment:	11 kg/cm
Hmotnost:	60g	Rozměry	20x55x45mm



ZAPOJENÍ

Z důvodů většího proudového odběru **nepřipojujte servo přímo na napájecí piny arduina. Používejte externí zdroj** stejnosměrného napětí v rozmezí 4,2 až 7,2V. PWM signál je možné připojit ke kontroleru. Nulové napětí (GND) je vhodné propojit s kontrolerem.



UKÁZKA PROGRAMU

Středová pozice PWM (signál kolem 1,5 ms) servu říká, aby zůstalo v klidu. Zkrácení nebo prodloužení impulsu potom způsobí otáčení serva doprava nebo doleva s rychlostí adekvátní nastavenému PWM. Maximální rychlost jedním směrem je 1ms PWM, druhým směrem 2ms PWM

```
#include <Servo.h>
Servo myservo; // Vytvoření objektu servo
int servoPin = 9; // Pin, ke kterému je servo připojeno
void setup() {
  myservo.attach(servoPin); //Inicializace
}
void loop() {
  // Točení serva jedním směrem na plnou rychlost
  myservo.writeMicroseconds(2000); // Maximální PWM signál pro jednu stranu
  delay(1000); // Pauza 1 sekundu
  // Zastavení serva
  myservo.writeMicroseconds(1500); // Střední hodnota PWM pro zastavení
  delay(1000); // Pauza 1 sekundu
  // Točení serva druhým směrem na poloviční rychlost
  myservo.writeMicroseconds(1250); // Menší PWM signál pro druhý směr
  delay(1000); // Pauza 1 sekundu
}
```