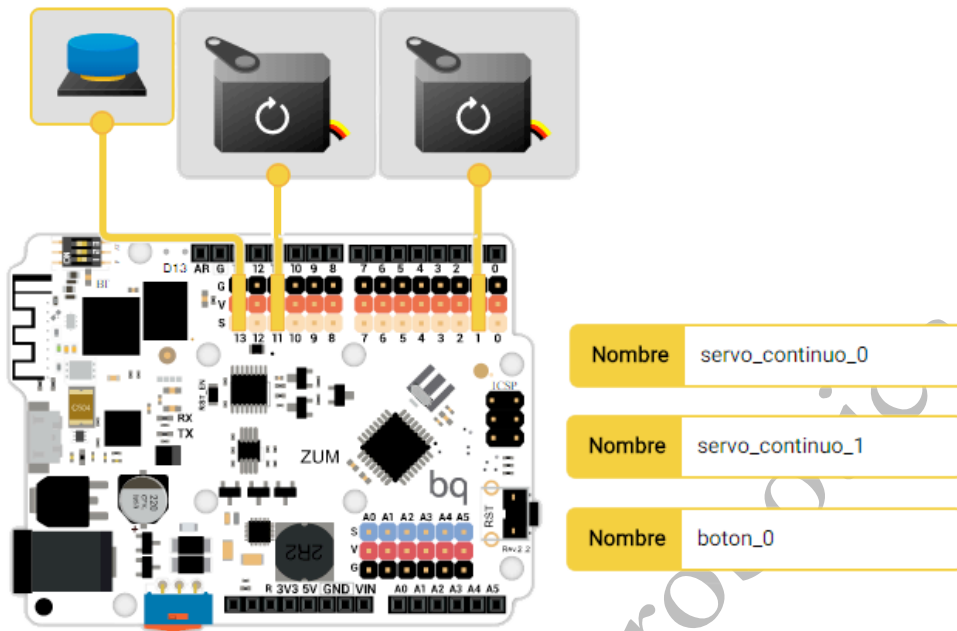


1.2.9. Movimiento de servos de rotación continua (2) (Ref libro 1 pg 105)



– Variables globales, funciones y clases

Declarar función **Avanza**

- Girar servo **servo_continuo_0** en sentido **horario**
- Girar servo **servo_continuo_1** en sentido **antihorario**

Declarar función **Para**

- Parar servo **servo_continuo_0**
- Parar servo **servo_continuo_1**

Declarar variable **Estado_Boton** con tipo **valor lógico** = **Falso**

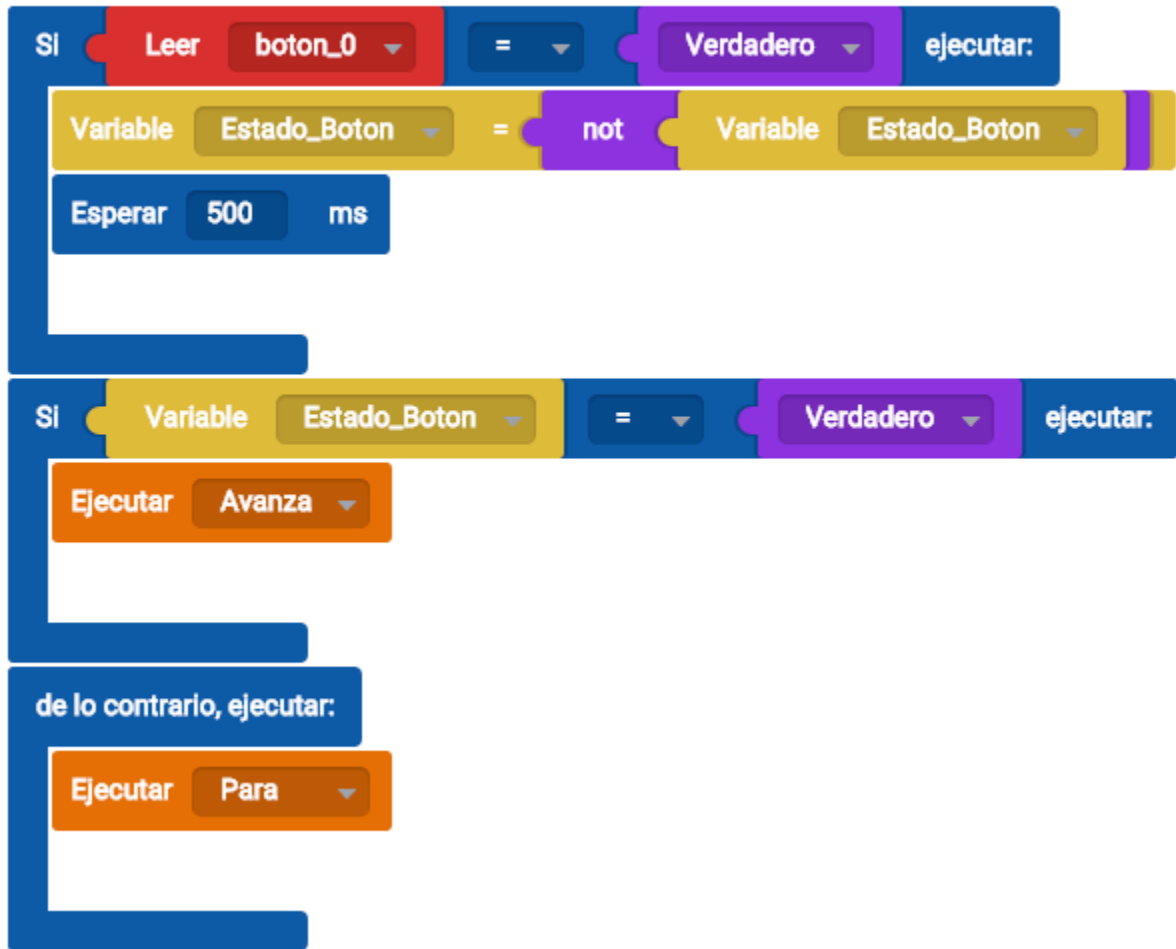
– Variables globales, funciones y clases

The image shows a Scratch script with the following blocks:

- Declarar función** **Avanza**
 - Girar servo** **Variable (componentes)** **servo_continuo_0** **en sentido** **100**
 - Girar servo** **Variable (componentes)** **servo_continuo_1** **en sentido** **80**
- Declarar función** **Para**
 - Parar servo** **servo_continuo_0**
 - Parar servo** **servo_continuo_1**
- Declarar variable** **Estado_Boto** **con tipo** **valor lógico** **=** **Falso**

www.automaticea.com

– Bucle principal (Loop)



```

/** Included libraries */
#include <Servo.h>

/** Global variables and function definition */
Servo servo_continuo_0;
Servo servo_continuo_1;
const int boton_0 = 13;
void Avanza() {
    servo_continuo_0.write(180);
    servo_continuo_1.write(0);
}
void Para() {
    servo_continuo_0.write(90);
    servo_continuo_1.write(90);
}
bool Estado_Boton = false;

/** Setup */
void setup() {
    servo_continuo_0.attach(11);
    servo_continuo_1.attach(3);
    pinMode(boton_0, INPUT);
}

```

Libro de Actividades de Robótica Educativa

```
/** Loop */  
void loop() {  
  if (digitalRead(boton_0) == true) {  
    Estado_Boton = !Estado_Boton;  
    delay(500);  
  }  
  if (Estado_Boton == true) {  
    Avanza();  
  } else {  
    Para();  
  }  
}
```

www.automaticayrobotica.es