

サーボモーターをあやつれ！

IchigoJam ミッション プリント / LV3

角度指定して回す、サーボモーターにはモーターとギア、角度を検出し指定した角度になるようにコントロールするための回路が内蔵されている。端子は3つ、茶色の GND（電源-）、赤色の電源+（5V）、オレンジ色の信号線。

IchigoJam の電源では電圧と容量が足りないため、単3電池 x 4の電池ボックスを用意する。電池ボックスのスイッチが OFF になっていることを確認し、電池をいれ、黒を IchigoJam の GND、赤をサーボモーターの電源+(5V)へ挿す。

ジャンパー線を2本、用意し、IchigoJam のもう一つの GND からサーボモーターの GND（茶色）へ、OUT2 から信号線（オレンジ色）へと接続。

IchigoJam の電源を入れ、電池ボックスの電源を入れる。

PWM2,100

で、サーボモーターが動くことを確認する。

ミッション 1. PWM2,200:WAIT60:PWM2,100 でどう動くか？

ミッション 2. カーソル操作で角度が変わるプログラムをつくれ

ミッション 3. サーボモーターとスイッチを使ったおもちゃやツールをつくれ

CC BY <http://fukuno.jig.jp/>