

# servopos

---

Platí pro všechny typy PICAXE kromě 08, 18

## Syntaxe:

### **SERVOPOS pin, pulse**

### **SERVOPOS pin, OFF**

**Pin** – konstanta, označující I/O kontakt

**Pulse** – proměnná nebo konstanta datového typu byte v rozsahu (75 až 225), určující polohu serva

## Popis:

Příkaz na pinu generuje pulsy ovládající modelářské servo. Pulsy jsou generovány nezávisle na běhu programu, dokud není příkaz ukončen příkazem SERVOPOS pin, OFF. Příkaz funguje správně při taktovací frekvenci 4 a 16 MHz.

Před použitím příkazu servopos musí být pin inicializován příkazem servo.

Příkaz bude okamžitě zastaven při použití příkazu high, nebo low na daném pinu.

Příkaz bude pozastaven po dobu provádění příkazů serin, serout, sertxd, debug, apod.

Aby se předešlo možnému rušení, servo by mělo být napájeno samostatným zdrojem, poskytujícím správné napětí a dostatečný proud.

## Související příkazy:

- servo

## Příklad:

Přesun serva mezi dvěma pozicemi.

```
init:
```

```
servo 4,150      ; inicializace serva + středová poloha
```

```
main:
```

```
servopos 4,100   ; přesun do jedné pozice
```

```
pause 2000      ; čekej 2 s
```

```
servopos 4,200   ; přesun do druhé pozice
```

```
pause 2000      ; čekej 2 s
```

```
goto main       ; zpět na „main“
```