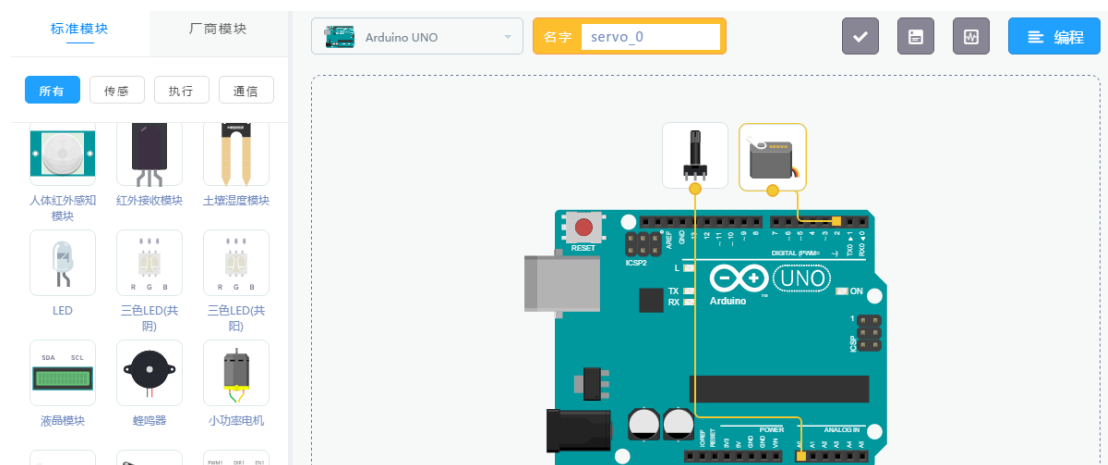


### 第三课 电位器控制舵机

本节课我们学习如何用电位器来控制舵机。将 d 等按照文末的接线图接好，用 USB 线将 arduino 连接到电脑，打开啃萝卜进行编程。

还是老一套三步走策略：

**第一步，拖模块、接线。**



我们将在本实验中使用 2 号引脚来控制舵机，A0 引脚来读取电位器。

**第二步，编程、拖代码块。**

在第一步完成的基础上，点击右上角的“编程”按钮即可进入到编程页面，如下图。



我们先读取电位器的值（范围是 0-1023）然后将其映射成 0-180 角度值，最后将角度值写入舵机。

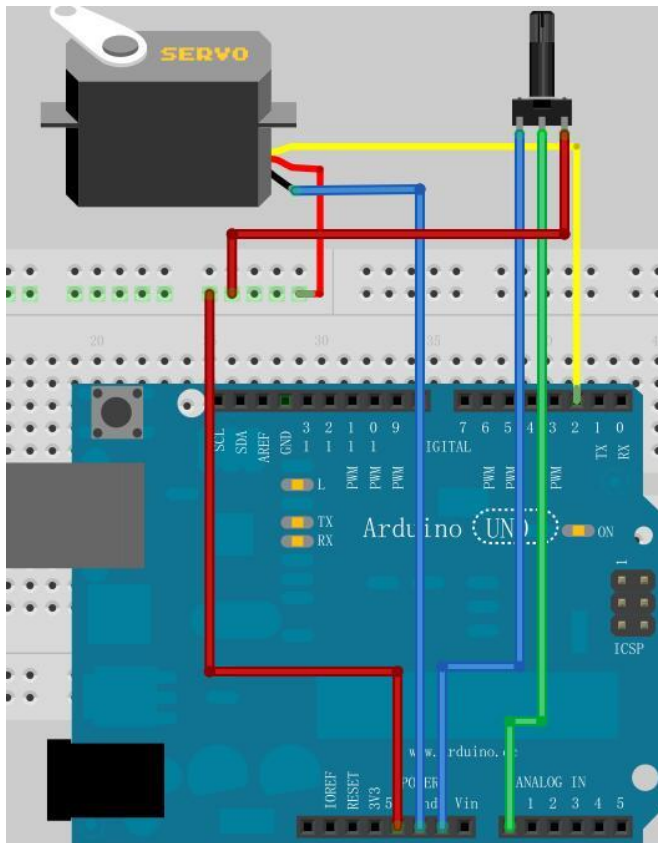
### 第三步，浏览 C 语言代码，上传程序到开发板。

经过上面两个步骤我们已经完成了所有的编程步骤，此时可以点击右上角的“查看源码”查看自动生成的 C 语言代码并学习相关的编程语法和函数。然后点击“上传”按钮就可以将程序传到 arduino 开发板里了哦。



点击“上传”之后右上角会有提示“正在编译”稍等一会就会变成“正在上传”、“上传成功”。此时按下遥控就可以点亮 LED 和熄灭了。

### 接线图：



对于大功率舵机请参考基础教程舵机篇进行接线。

对于电位器请参考基础教程电位器进行接线。

