

## ==== サーボモーターを使ってみよう ====

1. ブレッドボード真ん中にトランジスタアレイを配置する。向きを間違えないように
2. トランジスタアレイから IchigoJam 本体へ配線するコードをさす。

本当は VCC でなく外部電源（電池 3 本）の+へ、そして外部電源のマイナスはこの GND と共通した配線をします。

今は実験なのでこれで OK です。

3. トランジスタアレイから サーボモーターへ配線するコードをさす。

6 本すべて配線できたらプログラムを LOAD して RUN しましょう。矢印キー操作でサーボモーターが動きます。

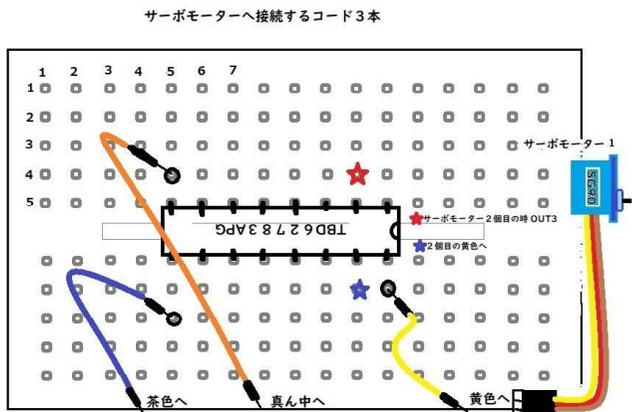
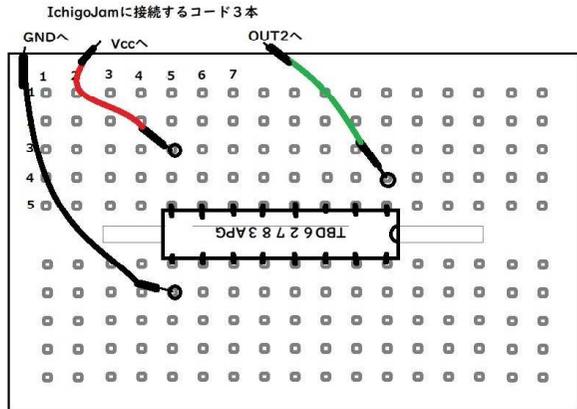
プログラムは前回使った外部記憶装置に入れてあります。

### サーボモーターのプログラム

```

5 'Servo Motor サ-ボ モーター
10 CLS
20 [0]=50:[1]=150:[2]=250
30 ? "Servo Motor サ-ボ モーター"
35 ? : ?"INKEY < OR > OR ^"
40 I=INKEY()
50 IF I=28 THEN PWM 2,[0]:?"L"
60 IF I=29 THEN PWM 2,[2]:?"R"
70 IF I=30 THEN PWM 2,[1]:?"C"
80 WAIT 20

90 GOTO10
    
```



赤白旗あげマシン、じゃんけんマシン、往復ビンタマシン（笑）、車のかじとり、2個で2足歩行などいろいろ応用しよう。

もしサーボ 4 個まで使う場合、

1 個目は IchigoJam の OUT 2 ですが、2 個目は OUT 3、3 個目 OUT 4、4 個目なら OUT 5（PWM の数字も 5）とします。

電源+と GND は共通です。

OUT1 は PWM 命令使えません。

