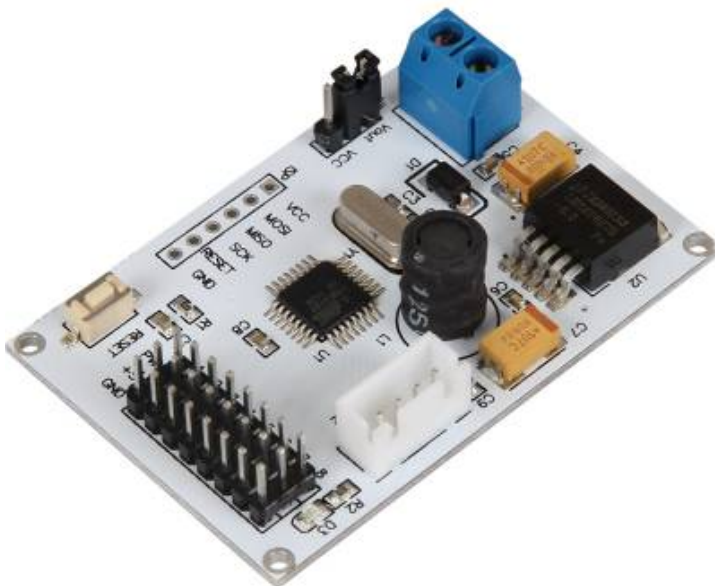


## LK-Servo

### Inhaltsverzeichnis

1 Bild .....	1
2 Technische Daten / Kurzbeschreibung .....	1
2.1 Spezifikation .....	1
3 Codebeispiel Arduino .....	2
4 Codebeispiel Raspberry .....	2
5 Downloads .....	2

### Bild



## Technische Daten / Kurzbeschreibung

Linker Kit Platine mit einem Servo Modul. Die Kommunikation läuft über eine TTL UART serielle Schnittstelle.

### Spezifikation

Anzahl an Channels: 8  
 Frequenz: 50Hz (ca. 20ms)  
 Präzision: 5us  
 Optionaler Eingang für externe Stromversorgung 6-15V  
 Kommunikationsinterface: UART (ein Formfaktor vom Linker kit)

## Codebeispiel Arduino

```
#include <SoftwareSerial.h>
SoftwareSerial mySerial(3, 2);

void setup()
{
  mySerial.begin(9600);
  delay(100);
}

unsigned int i;

void loop()
{
  //cammand : S + PWM + Duty_H + Duty_L + E
  for(i=100;i<450;i++)
  {
    //PWM 1
    mySerial.print('S'); //Start
    mySerial.print(char(1)); //PWM channel selection
    mySerial.print(char(i/0xFF)); //Duty HIGH
    mySerial.print(char(i%0xFF)); //Duty LOW
    mySerial.print('E'); //End

    //PWM 2
    mySerial.print('S');
    mySerial.print(char(2));
    mySerial.print(char(i/0xFF));
    mySerial.print(char(i%0xFF));
    mySerial.print('E');
    delay(5);
  }

  for(i=450;i>100;i--)
  {
    mySerial.print('S');
    mySerial.print(char(1));
    mySerial.print(char(i/0xFF));
    mySerial.print(char(i%0xFF));
    mySerial.print('E');
    mySerial.print('S');
    mySerial.print(char(2));
    mySerial.print(char(i/0xFF));
    mySerial.print(char(i%0xFF));
    mySerial.print('E');
    delay(5);
  }
}
```

## Codebeispiel Raspberry

## Downloads

Infos:

Deutsch: [001359111-an-01-de-SERVOMODUL\\_FUER\\_ARDUINO.pdf](#)