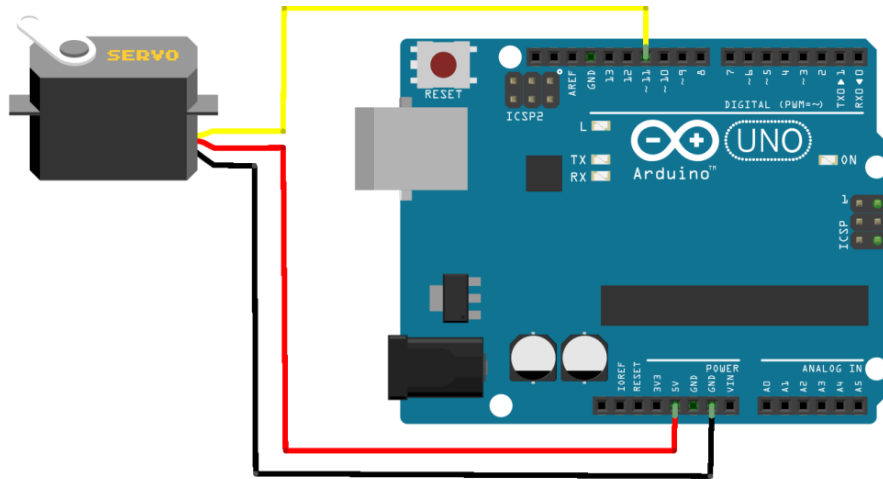


Istruzioni montaggio leva micro servo MG90

1) Collegare il servomotore MG90S ad Arduino Uno secondo lo schema seguente



2) caricare sulla scheda Arduino Uno il seguente codice. Appena verrà eseguito il servo si posiziona con l'alberino nella posizione intermedia (90°)

```
#include <Servo.h>
Servo myservo;           // crea oggetto servo

int servopin = 11;      // terminale collegamento servo
int angolo = 90;       // angolo test

void setup() {
  myservo.attach(servopin); // collega il servo al terminale servopin
}

void loop() {
  myservo.write(angolo); // posiziona servo su angolo
  delay(100);           // ritardo
}
```

E' possibile scaricare lo sketch [Servo90](#)

3) Avvitare la levetta piccola in dotazione al servomotore nella posizione destra più prossima a 90° come da foto

