

# *Servomotor Futaba S3003*

## Características

<b>Velocidad:</b>	0.23 seg/60 grados
<b>Par de salida:</b>	3.2 Kg-cm
<b>Dimensiones:</b>	40.4 x 19.8 x 36 mm
<b>Peso:</b>	37.2 gr
<b>Frec. PWM:</b>	50Hz (20ms)
<b>Rango giro:</b>	180 grados

---

## Control

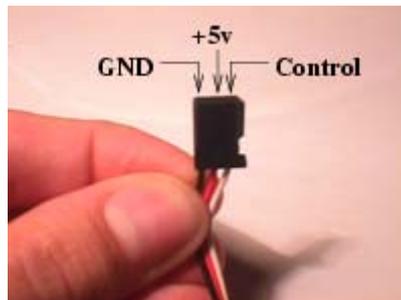
Para posicionar el servo hay que aplicar una señal periódica, de 50Hz (20ms de periodo). La anchura del pulso determina la posición del servo. Si la anchura es de 2.3ms, el servo se sitúa en un extremo y si la anchura es de 0.3ms se sitúa en el opuesto. Cualquier otra anchura entre 0.3 y 2.3 sitúa el servo en una posición comprendida entre un extremo y otro. Por ejemplo, si queremos que se sitúe exactamente en el centro, aplicamos una anchura de 1.3ms.

Cuando se deja de enviar la señal, el servo entra en un estado de reposo, y por tanto se podrá mover con la mano. Mientras se le aplique la señal, permanecerá fijado en su posición, haciendo fuerza para permanecer en ella.

---

## Conexión

El servo dispone de un conector al que llegan tres cables. El rojo es el de alimentación (4.5-6 voltios). El negro es masa. Y el blanco es el de la señal de control



---

## Planos

Plano de los servos, con cotas en mm. El de la derecha tiene un corona enganchada al eje y el de la izquierda no.

