



Ansatz:

PIC generiert Schleifen, die von 1ms bis 2ms in $x+0,083ms$ Schritten steigen. Nach jedem Schritt kommen 10s Pause. Nach 12 Schritten 120s Pause, dann von vorne

Problematik:

Servo dreht bei egal welcher Pulsweite auf Rechtsanschlag, knurrt dann (→ „will weiter“).

Optional:

Oszilloskop zeigt bei Schleifenmethode richtige Rechteckimpulse an (→ passend für die Servo).



Vermutungen:

- Servo mit GND an VSS von PIC
- Vorwiderstand verwenden
- Servo gegen Digitale oder andere Analoge Servo tauschen
→ Servo eventuell nur kaputt?