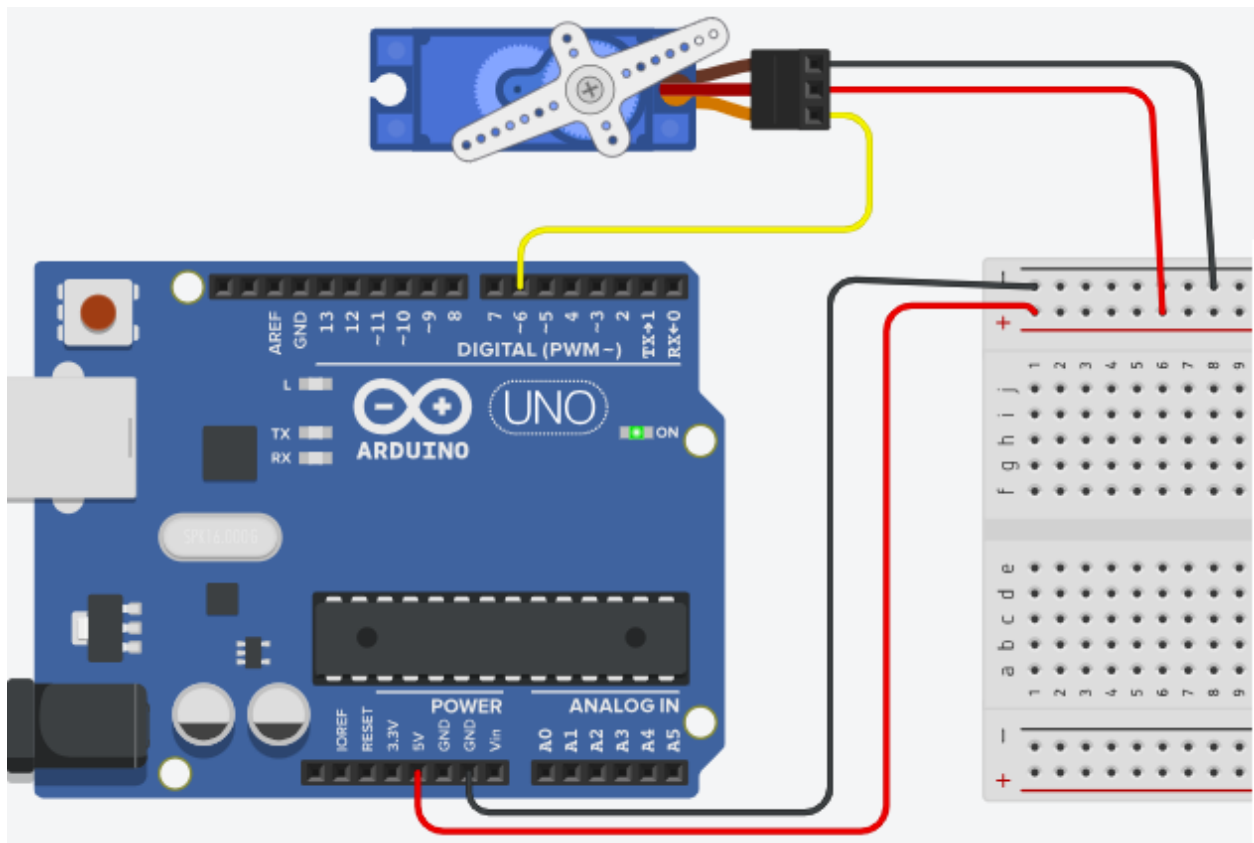


## Arduino - Aguja de segundero con servomotor



```
al iniciar
  definir angulo en 0
  girar servo en el pin 6 a angulo grados
```

```
siempre
  cambiar angulo por 6
  si angulo = 180 entonces
    definir angulo en 0
  girar servo en el pin 6 a angulo grados
  imprimir en monitor en serie angulo , nueva línea con
  esperar 1 segundos
```

Primero ponemos el ángulo a 0°

Cada avance de la aguja son  $360/60 = 6^\circ$

Cuando llega a 180°  
Como no puede avanzar más  
Lo ponemos a 0°

Esperamos 1 segundo (debería ser un poquito menos para que sea exacto , para contar el tiempo que tarda el programa en ejecutarse)

Añadir vosotros un "minutero", es decir, otro servo que avance un paso cuando el servo del segundero llegue al final