











伺服马达的控制：

标准的微型伺服马达有三条控制线，分别为：电源、地及控制。电源线与地线用于提供内部的直流马达及控制线路所需的能源，电压通常介于4V—6V之间，该电源应尽可能与处理系统的电源隔离（因为伺服马达会产生噪音）。甚至小伺服马达在重负载时也会拉低放大器的电压，所以整个系统的电源供应的比例必须合理。

入一个周期性的正向脉冲信号，这个周期性脉冲信号的高电平时间通常在1ms—2ms之间，而低电平时间应在5ms到20ms之间，并不很严格，下表表示出一个典型的20ms周期性脉冲的正脉冲宽度与微型伺服马达的输出臂位置的关系：

输入正脉冲宽度（周期为 20ms）	伺服马达输出臂位置
	 $\approx -90^\circ$
	 $\approx -45^\circ$
	 $\approx 0^\circ$
	 $\approx 45^\circ$
	 $\approx 90^\circ$

伺服马达的电源引线：

