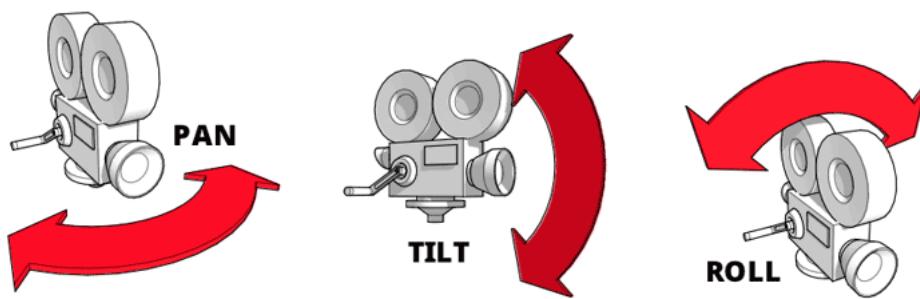


Deslocamento dos servos

Existem várias formas de deslocamento para os servos. Os movimentos em torno do próprio eixo são:

- **Tilt** corresponde ao deslocamento vertical do servo (de cima para baixo e vice-versa).
- **Pan** corresponde à movimentação horizontal do servo (da esquerda pra direita e vice-versa), o nome vem de Panorama.
- **Roll** corresponde ao movimento de inclinação para a direita e para a esquerda.

Observe na imagem abaixo:



Esse vocabulário vem na verdade da área de cinema (são movimentos da câmera) mas também é utilizado na Robótica. Por exemplo, o suporte para os motores servos também é chamado de *Suporte Pan Tilt*.