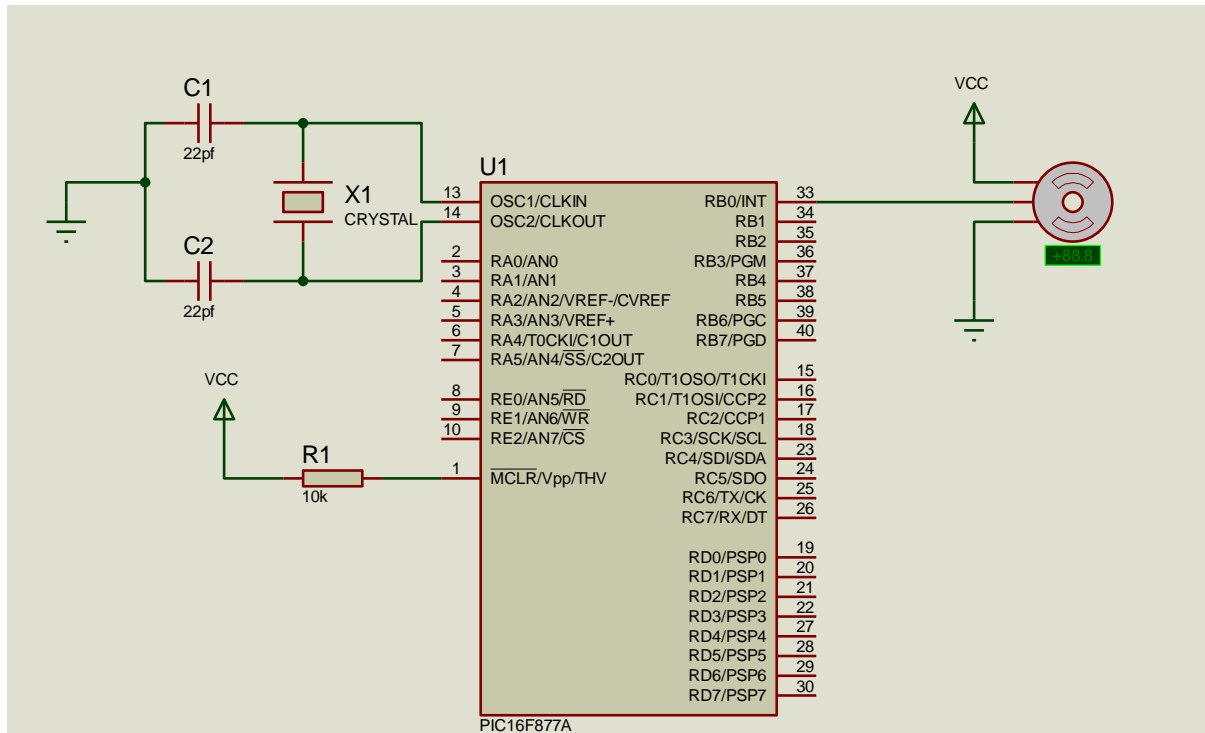


Servo motor



Code:

```

void rotateLeft90();
void rotate0();
void rotateRight90();
int i;
void main(){
    Trisb=0x00;
    portb=0x00;
    while(1){
        rotateLeft90();
        delay_ms(2000);
        rotate0();
        delay_ms(2000);
        rotateRight90();
        delay_ms(2000);
    }
}
void rotateLeft90()
{
    for(i=0;i<50;i++)
    {
        portb.f0=1;
        delay_us(800);
        portb.f0=0;
        delay_us(19200);
    }
}
    
```

```
void rotate0()
{
    for(i=0;i<50;i++)
    {
        portb.f0=1;
        delay_us(1500);
        portb.f0=0;
        delay_us(18500);
    }
}
```

```
void rotateRight90()
{
    for(i=0;i<50;i++)
    {
        portb.f0=1;
        delay_us(2200);
        portb.f0=0;
        delay_us(17800);
    }
}
```