// Controlando la posición de un servo usando un potenciómetro (resistencia variable)

#include <Servo.h> // Carga la librería Servo.h que contiene métodos para trabajar con servos

Servo myservo; // Crea un objeto servo para controlar el servomotor

int potpin = 0; // Pin analógico usado para conectar el potenciómetro

int val; // variable para leer el valor del pin analógico

void setup()

{

myservo.attach(9); // asocia el servo al pin 9

}

void loop()

{

val = analogRead(potpin); // lee el valor del potenciómetro (valor

//entre 0 y 1023)

val = map(val, 0, 1023, 0, 179); // escala el valor para usarlo con el

//servo (valor entre 0 y 180)

myservo.write(val); // fija la posición del servo de acuerdo

//al valor escalado

delay(15); // espera a que el servo se posicione

}