

# ŘEŠENÍ ÚLOH

## Úkol A)

```
1  #include <Servo.h>
2
3  Servo myservo;
4
5  void setup()
6  {
7    myservo.attach(9);
8  }
9
10 void loop()
11 {
12     myservo.write(10);
13     delay(1000);
14     myservo.write(40);
15     delay(1000);
16     myservo.write(80);
17     delay(1000);
18     myservo.write(120);
19     delay(1000);
20     myservo.write(160);
21     delay(1000);
22 }
```

### Úkol B)

Pro řešení této úlohy stačí využít znalostí z předchozí lekce, kde se pomocí cyklu **for** ovládalo běžící světlo.

```
1  #include <Servo.h>
2
3  Servo myservo;
4  int pos = 0;
5
6  void setup()
7  {
8      myservo.attach(9);
9  }
10
11 void loop()
12 {
13     // Úprava mezní hodnoty natočení servomotoru na 180
14     for(pos = 0; pos <= 180; pos += 1)
15     {
16         myservo.write(pos);
17         // Úprava prodlevy, aby se servo ještě více zpomalilo
18         delay(20);
19     }
20     // Úprava mezní hodnoty natočení servomotoru ze 180 na 0
21     for(pos = 180; pos >= 0; pos -= 1)
22     {
23         myservo.write(pos);
24         // Úprava prodlevy, aby se servo zrychlilo
25         delay(5);
26     }
27 }
```