

(أحمد البرجبي المحزن السوف)

File > Example > Servo > Servo

```
#include <Servo.h>
```

```
int Servo Pin = 9;
```

```
Servo Servo;
```

```
int angle = 0; // Servo position in degrees
```

```
void setup()
```

```
{
```

```
Servo.attach(Servo Pin);
```

```
}
```

```
void loop()
```

```
{
```

```
// Scan From 0 to 180 degrees
```

```
for (angle = 0; angle < 180; angle++)
```

```
{ Servo.write(angle);
```

```
delay(15);
```

```
}
```

```
// now scan back From 180 to 0 degrees for (angle = 180;
```

```
angle > 0; angle --)
```

```
{
```

```
Servo.write(angle);
```

```
delay(15);
```

```
}
```

include < servo.h >

نقوم بتحديد وتعريف المتغير الذي يتم إدخاله بحرك السيرفو عبر المتغير 'servo pin'.

في دالة setup علينا ربط متغير 'servo' بالمتغير الذي سيحكم بحرك السيرفو، وذلك عبر الأمر

servo.attach(servo pin)

المتغير 'angle' يستخدم لتحديد الزاوية الحالية لحرك السيرفو داخل دالة loop. استخدمنا سابقاً 90 درجة، ذلك لزيادة الزاوية في اتجاه واحد حتى 180 درجة ثم العودة والرقاب للجهة الأخرى -

الأمر servo.write(angle).

الود الرئيسي للوحة:

include < servo.h >

int port pin = 0;

int servo pin = 9;

void setup()

{
servo.attach(servo pin);

}
int reading = analog read(port pin);

int angle = reading / 6;

servo.write(angle);

}