

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

```
int dir=0,menu=1,opc=0;
```

```
char c='\0';
```

```
String words;
```

```
Servo servo1; // "Servos" objects are created
```

```
void setup() {
```

```
Serial.begin(9600);
```

```
Serial.println("Servo 360 - Arduino");
```

```
servo1.attach(5); //Conectamos el Arduino en el pin 5
```

```
servo1.write(90); //Para tener el Servo detenido al inicio
```

```
}
```

```
void loop() {
```

```
if(menu==1){
```

```
Serial.println(" ");
```

```
Serial.println("----- Inicie programa -----");
```

```
Serial.println("1) Iniciar motor");
```

```
Serial.println("2) Detener Motor");
```

```
menu=0;
```

```
}
```

```
while (Serial.available()) { // Read the value sent by the Serial Port
```

```
delay(5);
```

```
c = Serial.read(); // Read the characters
```

```

words += c; //Para que almacene los caracteres sin borrarlos
}

opc=words.toInt(); //Para convertir en enteros

if (opc!=0){
  if(opc>=1 && opc<=2){
    switch(opc){
      case 1:
        servo1.write(0);
        Serial.println(">>>>> MOTOR INICIADO (SENTIDO HORARIO) <<<<<<");
        break;

      case 2:
        servo1.write(90);
        Serial.println(">>>>> Motor DETENIDO! <<<<<<");
        break;
    }
  }else{
    Serial.println(" OPCIÓN INVALIDA!!!! INTENTE NUEVAMENTE");
  }
  menu=1;
  opc=0;
}

words = ""; // Initialize the string of characters received
}

```