

1) _DUTY_MIN(500) → 0°, _DUTY_NEU(1750) → 90°, _DUTY_MAX(3000) → 180°으로 설정하고 초기위치를 0도, 마무리 위치를 180도로 설정하여 1분동안 움직이게함

Servospeed 3,interval 100으로설정

2) 1번실험과 다른건 똑같이하고, Servospeed 0.3 ,interval 1000으로설정하여 5분동안 90도를 이동하도록 설정함