**Ο κώδικας για τον servo κινητήρα**

|  |  |
| --- | --- |
| #include <Servo.h> //συμπερίληψη βιβλιοθήκης  Servo myservo; // create servo object to control a servo  int pos = 0; // μεταβλητή για να αποθηκεύεται η θέση του servo  void setup() {  myservo.attach(8); // συνδέεται ο servo με το pin 9 του arduino  myservo.write(90);// ο servo κοιτάζει μπροστά  //για να στρίψει αριστερά  for(pos = 90; pos <= 180; pos += 1) // η μεταβλητή pos μεταβάλλεται από 0 έως 180 με βήμα 1  {  myservo.write(pos); //ο servo τοποθετείται στη θέση της μεταβλητής 'pos'  delay(15); // περιμένει 15ms ο servo για να αλλάξει θέση  }  //για να στρίψει δεξιά  for(pos = 180; pos>=0; pos-=1)//η μεταβλητή pos μεταβάλλεται από 180 έως 0 με βήμα 1  {  myservo.write(pos); // ο servo τοποθετείται στη θέση της μεταβλητής 'pos'  delay(15); // περιμένει 15ms ο servo για να αλλάξει θέση  }  // επανέρχεται στην αρχική του θέση  myservo.write(90);  }      void loop()  { } |  |