

```
1  #include <Servo.h>
2
3  // Servo setup
4  Servo myServo;
5  const int servoPin = 9;
6
7  void setup() {
8      myServo.attach(servoPin); // Servo pinine bağlan
9      myServo.write(0);          // Başlangıç açısı
10     Serial.begin(9600);         // Seri haberleşme başlat
11 }
12
13 void loop() {
14     // Seri port üzerinden veri varsa işle
15     if (Serial.available() > 0) {
16         String data = Serial.readStringUntil('\n'); // '\n' karakterine kadar olan
17         // veriyi oku
18         int angle = data.toInt();                    // String veriyi integer'a
19         // çevir
20         if (angle ≥ 0 && angle ≤ 180) {                // Açıyı kontrol et
21             myServo.write(angle);                    // Servo açısını ayarla
22             Serial.print("Servo Angle: ");           // Geri bildirim gönder
23             Serial.println(angle);
24         } else {
25             Serial.println("Invalid Angle Received"); // Hatalı veri mesajı
26         }
27     }
28 }
```