



```
// Φορτώνουμε τη βιβλιοθήκη Servo
#include <Servo.h>

// Ορίζουμε το pin από το οποίο θα παίρνει σήμα ο
//κινητήρας Servo
int servoPin = 3;
int pos = 0;
// Δημιουργούμε ένα αντικείμενο servo
Servo Servo1;

void setup() {

    // We need to attach the servo to the used pin
    number Συνδέουμε το servo με το pin που έχουμε
    ορίσει
    Servo1.attach(servoPin);
}
void loop(){

    // πηγαίνει από 0 μοίρες σε 180 με βήμα 1
```

```
for (pos = 0; pos <= 180; pos += 1) {  
  
    Servo1.write(pos);  
    delay(15);  
}  
  
// πηγαίνει από 180 μοίρες σε 0 με βήμα -1  
for (pos = 180; pos >= 0; pos -= 1) {  
    Servo1.write(pos);  
    delay(15);  
}  
}
```