

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

// Ορίζουμε το pin από το οποίο θα παίρνει σήμα ο
//κινητήρας Servo
int servoPin = 3;

// 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(){

    Servo1.write(0);
    delay(1000);

    Servo1.write(360);
    delay(1000);
}
```