// 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);

}