



Figure 1: Remote Controlling Motor

```
#include<IRremote.h>
#include <Servo.h>
Servo myservo;
IRrecv irrecv(6);
String button;
decode_results results;
int pos,j;
char c;
void setup()
{
  Serial.begin(9600);
  irrecv.enableIRIn();
  myservo.attach(9);
  pos=1;
  myservo.write(0);  // set servo to mid-point
}
```

```

void loop(){
  if(irrecv.decode(&results)){
    button=String(results.value,HEX);
    if(button=="f0771735" || button=="40bd08f7"){
      Serial.println(button);
      for(j=pos;j<=pos+10;j++){
        myservo.write(j);

      }
      if(pos<=170){
        pos+=10;
      }
    }
    else if(button=="40bd8877" || button=="80eb69e1"){
      Serial.println(button);
      for(j=pos;j>=pos-10;j--){
        myservo.write(j);

      }
      if(pos>=10){
        pos-=10;
      }
    }
    irrecv.resume();
    delay(500);
  }
}

```