

Code

```
/*
 * Ce programme a pour but de contrôler un servomoteur
 * en lui faisant parcourir un aller et retour en utilisant
 * la bibliothèque Servo.
 * Ecrit par BARRAGAN <http://barraganstudio.com>
 * et modifié par Scott Fitzgerald http://www.arduino.cc/en/Tutorial/Sweep
 * Commentaire ajouté par Kilian Sanfins
 */

// On ajoute la bibliothèque Servo
#include <Servo.h>

Servo myservo; // on crée un objet servo

void setup() {
  // On "attache" à notre objet servo le fil signal de notre servomoteur (pin 9 ici)
  myservo.attach(9);
}

void loop() {
  for (int pos = 0; pos <= 180; pos += 1) { // On incrémente la valeur de 0 à 180° en
    pas de 1°
    myservo.write(pos);          // On envoie la commande au servomoteur
    delay(15);                   // On attend 15 ms
  }

  // On réitère la même chose dans l'autre sens
  for (int pos = 180; pos >= 0; pos -= 1) { // On va de 180° à 0°
    myservo.write(pos);
    delay(15);
  }
}
```