

```

//PROYECTO DE CATA
//EXBIDOR
#include <Servo.h>
Servo servo1;

int ledPin1 = 7;
int ledPin2 = 2;

#define sensor1 A0

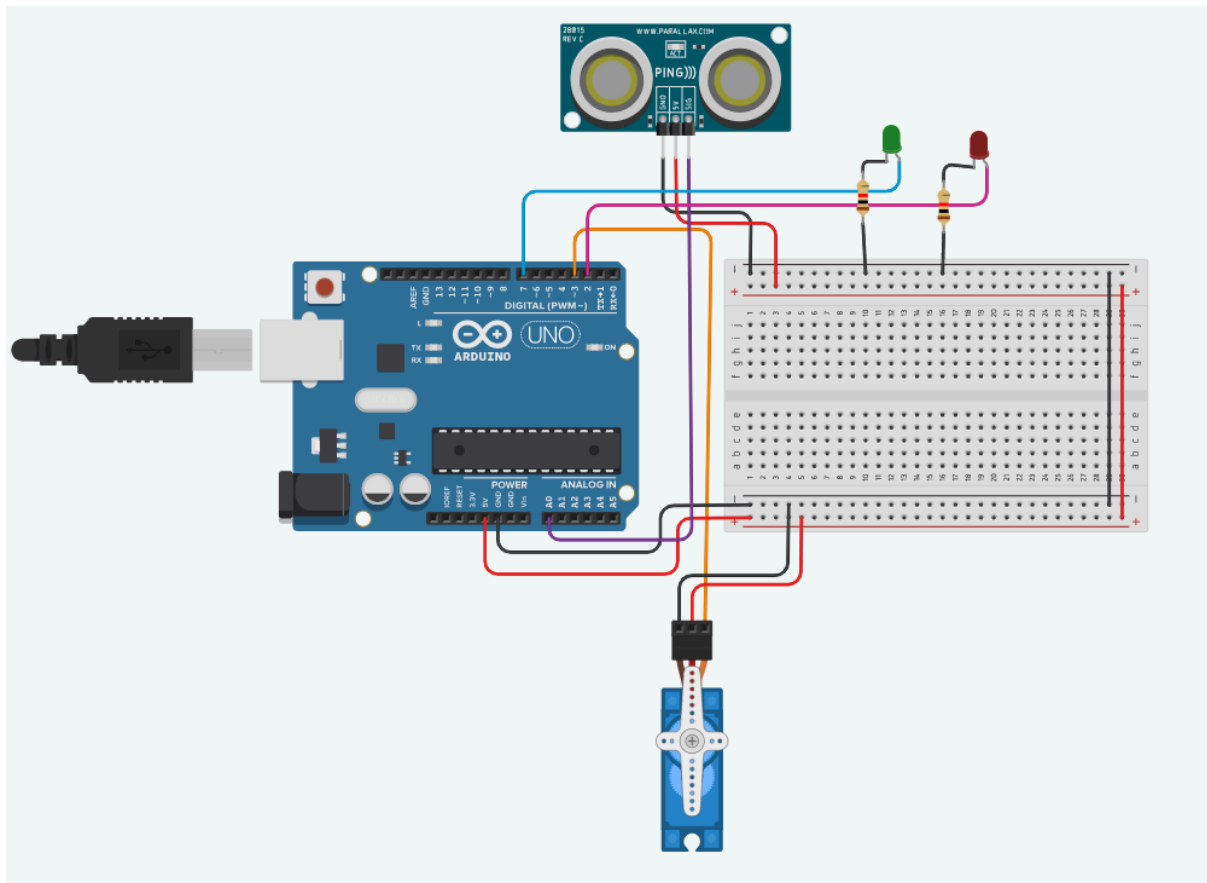
void setup() {
  servo1.attach(3); //PIN DEL SERVOMOTOR #3

  pinMode(ledPin1,HIGH);
  pinMode(ledPin2,HIGH);

  Serial.begin(9600);
}

void loop() {
  if(sensor1){
    float volts1 = analogRead(sensor1)*0.0048828125; // valor del sensor * (5/1024)
    int distance = 13*pow(volts1, -1);
    delay(500);
    if(distance <= 10){
      digitalWrite(ledPin1,HIGH);
      digitalWrite(ledPin2,LOW);
      for (int i = 0; i <= 180; i++){
        // Desplazamos al ángulo correspondiente
        servo1.write(i);
        //Pausa de 25ms
        delay(25);
      }
      // Para el sentido negativo
      for (int i = 179; i > 0; i--){
        // Desplazamos al ángulo correspondiente
        servo1.write(i);
        //Pausa de 25ms
        delay(25);
      }
    }
    else if(distance >= 10){
      digitalWrite(ledPin1,LOW);
      digitalWrite(ledPin2,HIGH);
    }
    delay(250);
  }
}

```



[Circuit design Magnificent Vihelmo-Bruticus | Tinkercad](#)

```
#include <Servo.h>
Servo servo1;

int ledPin1 = 7;
int ledPin2 = 2;

#define sensor1 A0

void setup() {
  servo1.attach(3); //PIN DEL SERVOMOTOR #3

  pinMode(ledPin1,HIGH);
  pinMode(ledPin2,HIGH);

  Serial.begin(9600);
}

void loop() {
  float volts1 = analogRead(sensor1)*0.0048828125; // valor del sensor * (5/1024)
  int distance = 13*pow(volts1, -1);
  if(distance <= 10){
    digitalWrite(ledPin1,HIGH);
  }
}
```

```

digitalWrite(ledPin2,LOW);
for (int i = 0; i <= 180; i++){
  // Desplazamos al ángulo correspondiente
  servo1.write(i);
  //Pausa de 25ms
  delay(25);
}
// Para el sentido negativo
for (int i = 179; i > 0; i--){
  // Desplazamos al ángulo correspondiente
  servo1.write(i);
  //Pausa de 25ms
  delay(25);
}
}
else if(distance > 10){
  digitalWrite(ledPin1,LOW);
  digitalWrite(ledPin2,HIGH);
  servo1.write(0); //PARA EL SERVO MOTOR
}
delay(500);
}

```

<http://www.modsbyus.com/how-to-properly-detachturn-off-a-servo-with-arduino/>

<https://forum.arduino.cc/t/turn-off-a-servo-in-code/150926/3>

<https://arduino.stackexchange.com/questions/4076/what-is-commonly-done-to-stop-a-servo-after-reaching-desired-position>

```

//PROYECTO DE TINKA
//EXBIDOR
#include <Servo.h>
Servo servo1;

int ledPin1 = 7; //PIN 7 DEL ARDUINO
int ledPin2 = 2; //PIN 2 DEL ARDUINO

#define sensor1 A0 //PIN A0 DEL ARDUINO

void setup() {
    servo1.attach(3); //PIN DEL SERVOMOTOR #3

    pinMode(ledPin1,HIGH);
    pinMode(ledPin2,HIGH);

    Serial.begin(9600);
}

void loop() {
    float volts1 = analogRead(sensor1)*0.0048828125; // valor del sensor * (5/1024)
    int distance = 13*pow(volts1, -1);
    delay(500);
    if(distance <= 10){
        digitalWrite(ledPin1,HIGH);
        digitalWrite(ledPin2,LOW);
        for (int i = 0; i <= 180; i++){
            // Desplazamos al ángulo correspondiente
            servo1.write(i);
            //Pausa de 25ms
            delay(25);
        }
        // Para el sentido negativo
        for (int i = 179; i > 0; i--){
            // Desplazamos al ángulo correspondiente
            servo1.write(i);
            //Pausa de 25ms
            delay(25);
        }
    }
    else if(distance > 10){
        digitalWrite(ledPin1,LOW);
        digitalWrite(ledPin2,HIGH);
        servo1.write(0); //PARA EL SERVO MOTOR
    }
    delay(500);
}

```