

기존 loop 함수의 코드를 moveServo라는 함수로 옮겼고, 약간의 수정을 가해 start 각도에서 end 각도까지 speed의 속도로 서보를 움직이는 함수로 구현했다.

서보 속도가 4 이하의 값이 되면 int형으로 형변환 중 값이 소실되어 0이 되는 현상은 duty 관련 값들의 타입을 전부 double로 변경하고 서보에 값을 전달할 때만 int형으로 형변환 함으로써 간단히 해결했다.

loop 함수에서는 moveServo 함수를 호출하기 전에 서보의 각도를 0도로 이동시키고 LED를 밝힘으로써 등속 운동의 시작을 확인할 수 있게 했고, 함수 종료 후에는 LED를 끄으로써 등속 운동의 종료 또한 확인할 수 있게 하였다. 3의 속도와 0.3의 속도로 이동한 후에는 더 작동하지 않도록 무한 루프를 걸었다.