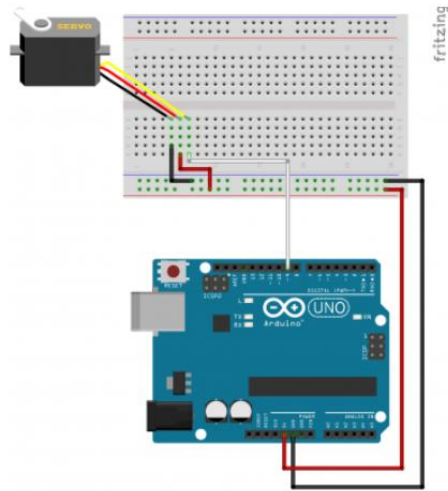




```
// Κίνηση servo από 0 - 180 και από 180 σε 0 μοίρες.  
#include <Servo.h> //Βιβλιοθήκη για τους servo κινητήρες.  
Servo myservo; // Μεταβλητή  
int pos = 0; // Θέση του servo  
void setup() {  
  myservo.attach(9); // Έξοδος σύνδεσης του servo  
}  
void loop() {  
  for (pos = 0; pos <= 180; pos += 1) // κινείται από τις 0 μοίρες στις 180 μοίρες με βήμα 1 μοίρα  
  {  
    myservo.write(pos); // δίνετε την εντολή να κάνει την κίνηση  
    delay(15); // καθυστέρηση για να φτάσει στην θέση του  
  }  
  for (pos = 180; pos >= 0; pos -= 1) // κινείται από τις 180 μοίρες στις 0 μοίρες  
  {  
    myservo.write(pos); // δίνετε την εντολή να κάνει την κίνηση  
    delay(15); // καθυστέρηση για να φτάσει στην θέση του  
  }  
}
```