

Programando en Arduino

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

```
Servo miservo;
```

```
void setup( ) {
```

```
pinMode(12, OUTPUT);  
myservo.attach(9);  
}
```

```
void loop( ) {
```

```
digitalWrite(13, HIGH);  
delay(1000);  
digitalWrite(13, LOW);  
delay(1000);
```

```
}
```

Inicio de programa:

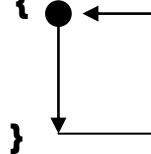
- Se indican las **librerías** necesarias para manejo de objetos y funciones → **#include <nombre de librería.h>**
- Se crean los objetos de las clases requeridas, por ejemplo el objeto miservo de la clase Servo → **Servo miservo;**
- Se definen e inicializan las variables, ejemplo: nombre = sergio;

Setup ()

Esta función contiene los parámetros de configuración:

- **pinMode:** indica el número de pin por el que sale la señal y si es de entrada o de salida → OUTPUT INPUT
 - **OUTPUT:** para señales de salida, que alimentan LED`s, bombillas, motores, servos, timbres ...
 - **INPUT:** para señales de entrada que proviene de pulsadores, sensores de luz, sensores de calor, finales de carrera ...
- **Miservo.attach(9):** asocia el pin 9 a la señal del servo. Siempre es de salida.

Loop () {



```
}
```

Esta función repite los comandos del programa en un bucle infinito:

- **digitalWrite(13, HIGH):** escribe en el pin13 +5V si el argumento es **HIGH** o 0V si el argumento es **LOW**
- **delay(1000):** pausa el programa durante los milisegundos que indique en su argumento.
- **miservo.write(90) :** hace girar el servo al ángulo indicado en su argumento expresado en grados.