

```

/**
 * Exemple de code pour un servomoteur, il fait faire des va-et-vient
 * à la tête du servomoteur.
 */

/* Inclut la lib Servo pour manipuler le servomoteur */
#include <Servo.h>

/* Créer un objet Servo pour contrôler le servomoteur */
Servo monServomoteur;

void setup() {

    // Attache le servomoteur à la broche D4
    monServomoteur.attach(4);
    monServomoteur.write(0);
}

void loop() {
//
    // Fait bouger le bras de 0° à 180°
    for (int position = 0; position <= 360; position++) {
        monServomoteur.write(position);
        delay(20);
    }

    // Fait bouger le bras de 180° à 10°
    for (int position = 180; position >= 0; position--) {
        monServomoteur.write(position);
        delay(20);
    }
}

```