

```
/**  
 * 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>  
  
/* Crée 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);  
    }  
}
```