

```
/**TEST SERVO MOTORES*/
```

```
//En este programa test pretendemos comprobar que los servo motores funcionan correctamente,  
//por lo que vamos a hacer realice un recorrido completo de izquierda a derecha con varias  
//paradas. Este ejemplo está programado para un servo motor y una placa Arduino. Incluimos una  
//librería para el control de los servo motores llamada "Servo.h". Realiza un movimiento de  
//180º siendo 0º el mínimo y 180º el máximo, es mejor no llegar a los extremos por lo que se  
//pone 1º y 179º como mínimo y máximo respectivamente
```

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

```
Servo myservo; // creamos un objeto servo para controlar al servo motor  
// con esta librería se pueden controlar un máximo de 8 servo motores
```

```
void setup()  
{  
  Serial.begin(9600); // establecemos la librería Serie a 9600 bps  
  Serial.println("¡Test para Servo Motores!"); // mostramos en pantalla  
  myservo.attach(6); // vinculamos el servo del pin 2 con el objeto servo  
}
```

```
void loop()  
{  
  
  // 1: LADO IZQUIERDO -- MÍNIMO  
  // Movemos el servo motor  
  Serial.print(" Grado: 1º");  
  myservo.write(1); // movemos el motor servo a los grados indicados  
  delay(1500); // esperamos 1500ms para que el servo alcance la posición  
  
  // 2: DIAGONAL IZQUIERDA  
  // Movemos el servo motor  
  Serial.print(" Grado: 45º");  
  myservo.write(45); // movemos el motor servo a los grados indicados  
  delay(1500); // esperamos 1500ms para que el servo alcance la posición  
  
  // 3: CENTRO  
  // Movemos el servo motor  
  Serial.print(" Grado: 90º");  
  myservo.write(90); // movemos el motor servo a los grados indicados  
  delay(1500); // esperamos 1500ms para que el servo alcance la posición  
  
  // 4: DIAGONAL DERECHA  
  // Movemos el servo motor  
  Serial.print(" Grado: 135º");  
  myservo.write(135); // movemos el motor servo a los grados indicados  
  delay(1500); // esperamos 1500ms para que el servo alcance la posición  
  
  // 5: LADO DERECHO -- MÁXIMO  
  // Movemos el servo motor  
  Serial.print(" Grado: 179º");  
  myservo.write(179); // movemos el motor servo a los grados indicados  
  delay(1500); // esperamos 1500ms para que el servo alcance la posición  
  
}
```