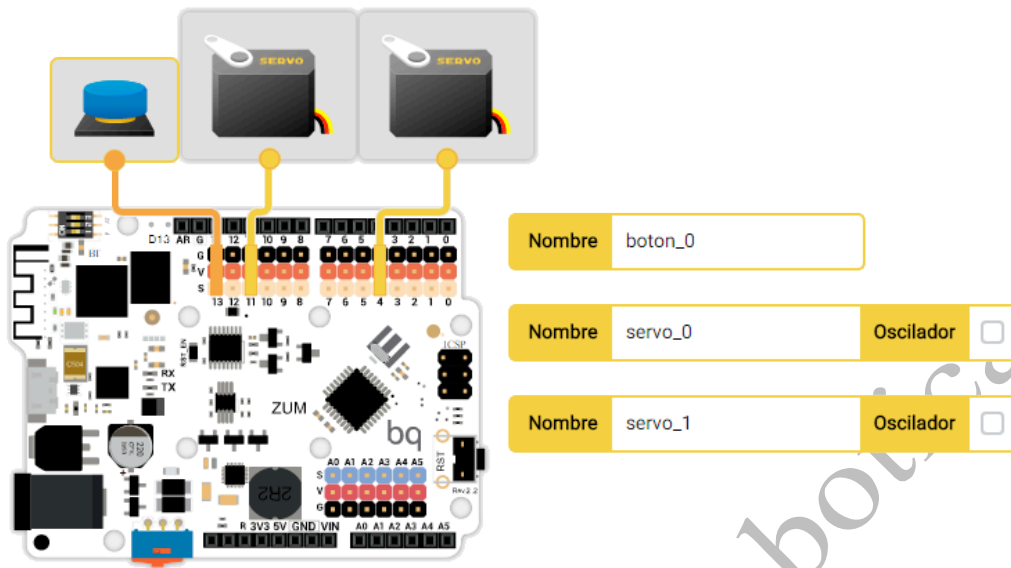


1.2.10. Movimiento de servos de posición (Ref libro 1 pg 105)



– Variables globales, funciones y clases

Declarar variable Estado_Boto con tipo valor lógico = Falso

www.automatizaciones.es

– Bucle principal (Loop)



```
/** Included libraries */
#include <Servo.h>

/** Global variables and function definition */
Servo servo_0;
Servo servo_1;
const int boton_0 = 13;
bool Estado_Boton = false;

/** Setup */
void setup() {
  servo_0.attach(11);
  servo_1.attach(3);
  pinMode(boton_0, INPUT);
}

/** Loop */
void loop() {
  if (digitalRead(boton_0) == true) {
```

Libro de Actividades de Robótica Educativa

```
    Estado_Boton = !Estado_Boton;
    delay(500);
}
if (Estado_Boton == true) {
    servo_0.write(10);
    servo_1.write(10);
} else {
    servo_0.write(170);
    servo_1.write(170);
}
}
```

www.automaticayrobotica.es