

Fotorezistor – servomotor

```
#include <Servo.h>
int sensorPin = A0;
int servoPin = 9;
int sensorValue = 0;
int servoPos = 90;
Servo myservo;
void setup() {
  pinMode(sensorPin, INPUT);
  myservo.attach( servoPin );
}
void loop() {
  sensorValue = analogRead(sensorPin);
  if (sensorValue < (512) )
  {
    if (servoPos < 180)
    {
      servoPos++;
    }
  }
  if (sensorValue > (512) )
  {
    if (servoPos > 0)
    {
      servoPos--;
    }
  }
  myservo.write(servoPos);
  delay(100);
}
```

