

Servomotor 180 stupňov

```
#include <Servo.h>
Servo myservo;
int pos = 0;
void setup()
{
  myservo.attach(9);
}
void loop()
{
  // Úprava mezní hodnoty natočení servomotoru na 180
  for(pos = 0; pos <= 180; pos += 1)
  {
    myservo.write(pos);
    // Úprava prodlevy, aby se servo ještě více zpomalilo
    delay(20);
  }
  // Úprava mezní hodnoty natočení servomotoru ze 180 na 0
  for(pos = 180; pos >= 0; pos -= 1)
  {
    myservo.write(pos);
    // Úprava prodlevy, aby se servo zrychlilo
    delay(5);
  }
}
```

