

```
1 // Først så oppretter vi forbindelse til programbibliotek
2 // for styring av servoer.
3
4 #include <Servo.h>
5
6
7 // Så henter vi opp en kopi av programbiblioteket
8 // Denne kopien kaller vi for "servo_1"
9 // Når vi bruker ferdig program på denne måten så kaller
10 // vi dette for objektorientert programmering.
11
12 Servo servo_1;
13
14 // Her er en del av programmet som kjører bare en gang
15 // under oppstart.
16 void setup() {
17     servo_1.attach(9); //Først så oppretter vi en forbindelse fra
18                       // servo-objektet til pinne no 9
19     servo_1.write(0); // Setter serven i posisjon 0 grader.
20 }
21
22 // Denne programsløyfa kjører om igjen og om igjen
23
24 void loop() {
25
26     servo_1.write(0); // Setter servo til posisjon 0 grader
27     delay(2000); // Pause i 2000 mS = 2 sekunder
28
29     servo_1.write(180); // Setter servo til posisjon 180 grader
30     delay(2000); // Pause i 2000 mS = 2 sekunder
31
32 }
```