



Servo \$

```
#include <Servo.h>
#define izq 8
#define der 9
Servo separador;

void setup() {
  pinMode(izq, INPUT);
  pinMode(der, INPUT);
  pinMode(10, OUTPUT);
  separador.attach(4);
  separador.write(101);
}

void loop() {

  if(digitalRead(izq) == 1)
  {
    izquierda();
  }
}
```

```
    if(digitalRead(der)==1)
    {
        derecha();
    }
}
```

```
void izquierda()
{
    separador.write(80);
    delay(1000);
    separador.write(85);
    delay(200);
    separador.write(90);
    delay(200);
    separador.write(95);
    delay(200);
    separador.write(104);
    delay(500);
}
```



Servo \$

```
void derecha()  
{  
  separador.write(115);  
  delay(1000);  
  separador.write(110);  
  delay(200);  
  separador.write(105);  
  delay(200);  
  separador.write(100);  
  delay(200);  
  separador.write(95);  
  delay(500);  
}
```