Completounido | Arduino IDE 2.3.10

File Edit Sketch Tools Help

Select Board

Completounido.ino

```
1
2   #include <Servo.h>
3
4   // Crear los dos servomotores
5   Servo servoParpado;
6   Servo servoOjo;
7
8   // Pines de conexión
9   const int pinParpado = 10;
10  const int pinOjo = 9;
11
12  // Posiciones del ojo
13  int posicionInicial = 0;
14  int posicionIzquierda = 36;
15  int velocidadOjo = 40;
16
17  // Posiciones del párpado
18  int parpadoAbierto = 0;
19  int parpadoCerrado = 90;
20
21  void setup() {
22    // Conectar los servos
23    servoParpado.attach(pinParpado);
24    servoOjo.attach(pinOjo);
25
26    // Posiciones iniciales
27    servoParpado.write(parpadoAbierto);
28    servoOjo.write(posicionInicial);
29
30    delay(1000);
31  }
32
33  void loop() {
```

LIVEWORKSHEETS