SERVO

#include<Servo.h> //inkluderer dette libary til koden

Servo heme; // Sætter servoens navn til heme

void setup() {

heme.attach(13); //sæter servoens pin til 13

}

void loop() {

heme.write(90); //roterer servoen 90 grader

}

--------------------------------------------------------------------------

SERIAL

void setup() {

Serial.begin(9600); // sæter farten på programmet

}

void loop() {

Serial.println("hej"); //skriver "hej" i serial

}

------------------------------------------------------------------------------

KNAP

void setup() {

pinMode(2, INPUT\_PULLUP); //sætter pin som en switch som starter som altid er HIGH

pinMode(13, OUTPUT); // sætter pin 13 til output

Serial.begin(9600); //Starter Serial

}

void loop() {

digitalWrite(13, HIGH); //sæter strøm til 13

if (digitalRead== HIGH) {

digitalWrite(13,LOW);

} else {

digitalWrite(13,HIGH);

}

}

-----------------------------------------------------------------------------------

LED

void setup() {

pinMode(13, OUTPUT); //sætter pin nr 13 til output

}

void loop() {

digitalWrite(13, HIGH); //sætter strøm til pin 13

delay(2000); //pauser systemet i 2 sekunder

digitalWrite(13, LOW); //stopper strømmen til pin 13

delay(2000);

}