/\* Project: RASTREADOR \*/

#include <Servo.h> // Librería Servo.h

Servo servo\_5; // Objeto servo\_5

Servo servo\_6; // Objeto servo\_6

void setup()

{

 servo\_5.attach(5); //Conexión servo pin 5

 servo\_6.attach(6); //Conexión servo pin 6

 pinMode(10, INPUT);//Pin sensor de entrada

 digitalWrite(10, LOW);//Pin 10 sensor bajo

 servo\_5.write(90);//servo 5 parado

 delay(100);

 servo\_6.write(90);//servo 6 parado

 delay(100);

}

void loop()

{ //Si pin 10=alto => blanco//

 if ((digitalRead(10) == true)) {

 servo\_5.write(0); //servo activado

 delay(10);

 servo\_6.write(90);//servo parado

 delay(10);

 } else { //Sino => linea negra//

 servo\_5.write(90);//servo parado

 delay(10);

 servo\_6.write(180);//servo activado

 delay(10);

 }

}