/\* 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);

}

}