

```
#include <Servo.h>

Servo myservo; //Oppretter en servo funksjon som kan styre en servo

int pos = 0; // Variabel til å lagre servoens posisjon
int PLS_signal = 7; // Tilknytter DI 7 til et "på/av" signal fra PLS
void setup() {
  myservo.attach(9); // Variabelen myservo tilknytttes puls bredde modulert
  //inngang 9
  pinMode(PLS_signal, INPUT); //Sier at PLS_signal er en inngang
}

void loop() {
  if (digitalRead(PLS_signal)==HIGH){ //Hvis PLS er høy vil servo gå til 180
  grader, og til 0 grader når PLS_signal er LOW.
    pos = 180; //Servo i 180 grader fra utgangsposisjon
    myservo.write(pos); //Skriver den nye posisjonen til myservo
  }
  else{
    pos = 0; //Vanlig utgangsposisjon
    myservo.write(pos); //Skriver den nye posisjonen til myservo
  }
}
```