#include <RobotIRremote.h>

#include <RobotIRremoteInt.h>

#include <RobotIRremoteTools.h>

//Pat McMahon 18/10/2018

//A025

//Servo connected to D9

#include <Servo.h>

#include <IRremote.h>

int RECV\_PIN = A4;

IRrecv irrecv(RECV\_PIN);

void setup()

{

// define servos

Servo ServoCentre;

Serial.begin(9600);

irrecv.enableIRIn(); // Start the receiver

ServoCentre.attach(9);

}

void loop()

{

decode\_results results;

if (irrecv.decode(&results)) {

Serial.println(results.value, HEX);

switch(results.value)

{

// define servos

Servo ServoCentre;

//servo position in degrees

int ServoPos=90;

case 0x010:

// Button 1;

ServoCentre.write(20);

delay(400);

break;

case 0x810:

// Button 2;

ServoCentre.write(40);

delay(400);

break;

case 0x410:

// Button 3;

ServoCentre.write(60);

delay(400);

break;

case 0xC10:

// Button 4;

ServoCentre.write(80);

delay(400);

break;

case 0x210:

// Button 5;

ServoCentre.write(100);

delay(400);

break;

case 0xA10:

// Button 6;

ServoCentre.write(120);

delay(400);

break;

case 0x610:

// Button 7;

ServoCentre.write(140);

delay(400);

break;

case 0xE10:

// Button 8;

ServoCentre.write(160);

delay(400);

break;

case 0xE10:

// Button 9;

ServoCentre.write(180);

delay(400);

break;

case 0xE10:

// Button 0;

ServoCentre.write(200);

delay(400);

break;

}

irrecv.resume(); // Receive the next value

}

delay(100);

}