#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);

}