#include "Servo.h" //Открываем доступ к функции "Servo"

Servo myservo; //Создаём переменную "myservo"

int z1 = 7; // переменная z1 относится к порту X

int z2 = 9; // переменная z2 относится к порту Y

int sensor = 14; // датчик линии "sensor" относим к порту Z

int m=90; //Создаём переменную равную 0, она будет отвечать за поворот на сервоприводе

void setup() {

  myservo.attach(z2); //Относим переменную "myservo" к переменной z2

  pinMode (z1, OUTPUT); //Назначаем порт z1 выходом

  pinMode (z2, OUTPUT); //Назначаем порт z2 выходом

  pinMode (sensor, INPUT); //Назначаем sensor входом

}

void loop() {

  if (digitalRead(sensor) == HIGH) { // если датчик видит черный

    digitalWrite(z1, HIGH); // Едем вперёд

   myservo.write(m);  // устанавливаем поворот из 90 градусов

  delay(500); // c задержкой в полсекунды

  m=180;

  myservo.write(m); // в 180 градусов

  delay(500); // c задержкой в полсекунды

  }

  else {                             // иначе

    digitalWrite(z1, HIGH); // Едем вперёд

  myservo.write(m);  // устанавливаем поворот из известных градусов

  delay(500); // c задержкой в полсекунды

  m=0;

  myservo.write(m); // в 0 градусов

  delay(500); // c задержкой в полсекунды

  }

}