Les 8

Servo motor

#include <Servo.h>

Servo servo;

int snelheid = 90;

const int buttonHoger = 3;

const int buttonLager = 4;

const int buttonReset = 5;

int buttonHogerV = 0;

int buttonResetV = 0;

int buttonLagerV = 0;

void setup(){

Serial.begin(9600);

servo.attach(2);

}

void loop(){

buttonHogerV = digitalRead(buttonHoger);

buttonLagerV = digitalRead(buttonLager);

buttonResetV = digitalRead(buttonReset);

if(buttonHogerV == 0){

if(snelheid <180){

snelheid = snelheid + 1;

}

}

if(buttonLagerV == 0){

if(snelheid >0){

snelheid = snelheid - 1;

}

}

if(buttonResetV == 0){

snelheid = snelheid = 90;

}

