Zelf bedachte opdracht

Code:

#include <Servo.h>

// create servo objects

Servo servo1;

Servo servo2;

// Variables

int servo1state = 0;

int servo2state = 0;

void setup() {

servo1.attach(9);

servo2.attach(8);

servo1.write(180);

servo2.write(180);

}

void loop(){

// Servo 1 naar rechts

for (int i = 180; i >= 1; i--){

servo1.write(i);

delay(25);

}

// Servo 2 naar rechts

for (int i = 180; i >= 1; i--){

servo2.write(i);

delay(25);

}

// Servo 2 naar links

for (int i = 0; i <= 180; i++){

servo2.write(i);

delay(25);

}

// Servo 1 naar links

for (int i = 0; i <= 180; i++){

servo1.write(i);

delay(25);

}

}