

```
// servoyuritma burilish burchagini saqlash uchun o'zgaruvchilar
int angleServol,angleServo2 = 0;
const int axisX=A0; // X o'q AO ga ulangan
const int axisY=A1; // Yo'q A1 ga ulangan
int valX, valY = 0; // o'qlarni qiymatini saqlash uchun o'zgaruvchilar
void setup()
{
  // servol o'zgaruvchini pinServol oyoqchasiga ulash
  servol.attach(pinServol);
  // servo2 o'zgaruvchini pinServo2 oyoqchasiga ulash
  Servo2.attach(pinServo2);
}
void loop()
{
  valX = analogRead(axisX); // X o'qining qiymati
  valY = analogRead(axisY); // Y o'qining qiymati
  // qiymatni 0-180 oraliqqa masshtablanadi
  angleServol=map(valX,0,1023,0,180);
  angleServo2=map(valY,0,1023,0,180);
  // servoyuritmani olingan burchakka tekshirish servol.write(angleServol);
  servo2.write(angleServo2);
  delay(15); // servoyuritmaning burilishini kutish uchun
}
```

### **Ulanish tartibi:**

1. Pan/TitleBracket ni vai servoyuritmasi yig'iladi.
2. Djoystikni va Pan/TitleBracket ni Arduino platasiga 18.2 chizmadagi sxema bo'yicha ulanadi.
3. Arduino platasiga 18.2 listingdagi sketchni yuklash.
4. X va Y o'q bo'yicha djoystikni harakatlantirish orqali Pan/TitleBracket ning holati boshqariladi.

### **Mavzu doirasidan qo'shimcha savollar.**

1. Djoystik nima?
2. Djoystik button va LCD orqali loyihalash
3. Djoystik led orqalik loyihalash.