BIJLAGE

Hier staat wat alle waarden zijn die je kunt sturen naar het bordje.

Wat	Opdracht	Betekenis van de waarden
Rode LED	send LEDRood, value 0	0 = uit
		1 = aan
Groene LED Links	send LEDGroenLinks, value 0	0 = uit
		1 = aan
Groene LED rechts	send LEDGroenRechts, value 0	0 = uit
	send LEDGroenRechts, value 1	1 = aan
Motor om te laten	send KantelServo, value 0	0 = uiterste stand aan de ene kant
kantelen	send KantelServo, value 90	90 = midden
(Kantelservo)	send KantelServo, value 180	180 = uiterste stand aan de andere
		kant (180 graden omgedraaid)
		Andere waarden: motor draait naar
		de juiste tussenstand.
		Bedenk dat het kantelen niet veel
		verder kan dan 90 graden, gebruik
		daarom alleen waarden tussen 0 en
		90.
Motor om te laten	send DraaiServo, value 0	0 = uiterste stand aan de ene kant
draaien	send DraaiServo, value 90	(links)
(Draaiservo)	send DraaiServo, value 180	90 = midden
		180 = uiterste stand aan de andere
		kant (rechts, 180 graden
		omgedraaid)
		Andere waarden: motor draait naar
		de juiste tussenstand.