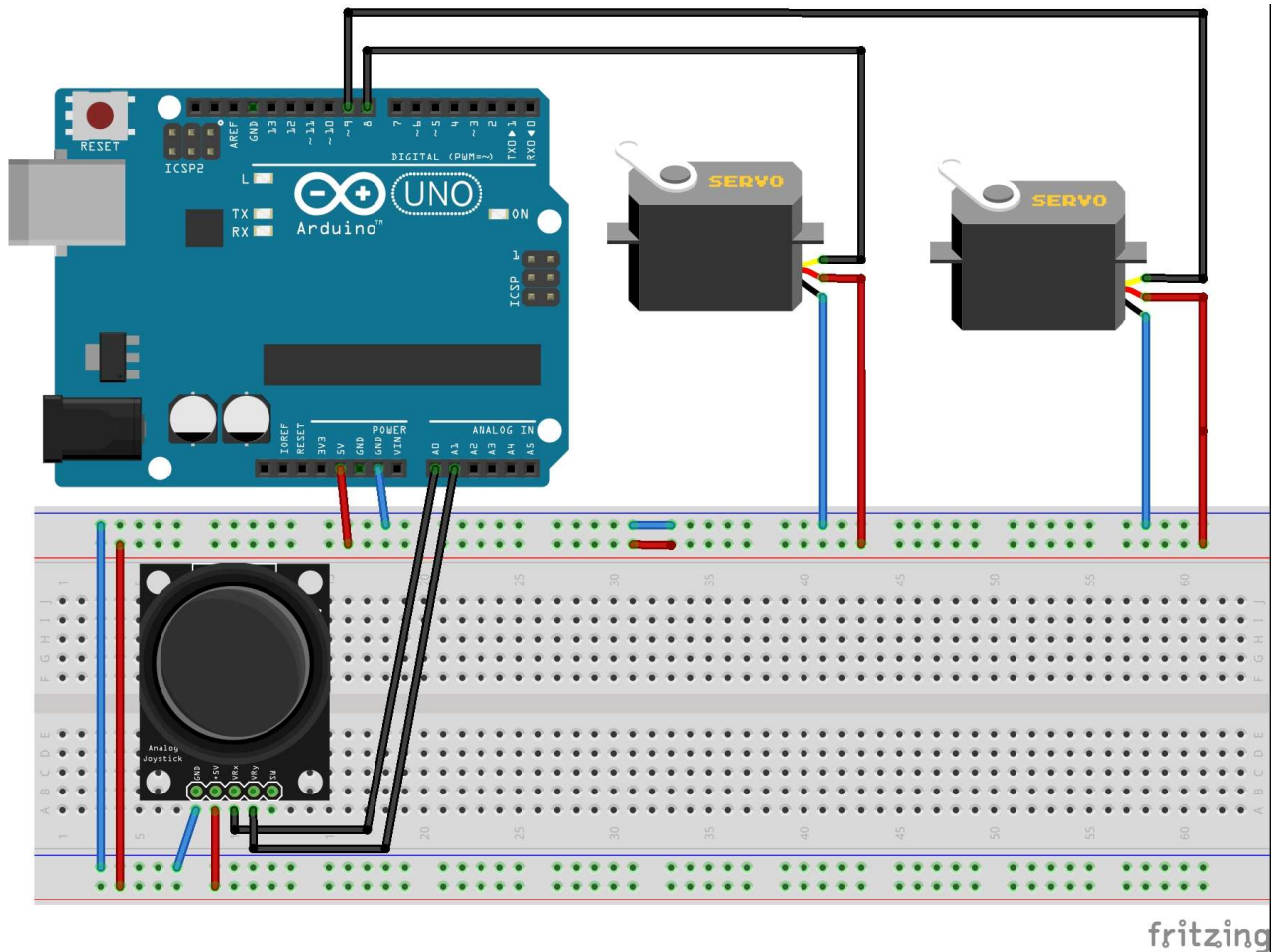


# Joystick met 2 servo's

## Het schema

NB-1: Plaats het breadboard zo, dat voedingsrail (rood) onder zit. Gebruik altijd rood voor de plus en blauw (of zwart) voor de GND. Dat voorkomt fouten.

NB-2: Soms moet je de library Servo.h nog op de laptop installeren.



fritzing

## De code

```
#include <Servo.h>
Servo servo_x;
Servo servo_y;
int x_key = A1;
int y_key = A0;
int x_pos;
int y_pos;
int servo_x_pin = 8;
int servo_y_pin = 9;
int doel=100;
int stap=5;

void setup ( ) {
  Serial.begin (9600) ;
  servo_x.attach (servo_x_pin ) ;
  servo_y.attach (servo_y_pin ) ;
  pinMode (x_key, INPUT) ;
  pinMode (y_key, INPUT) ;
}

void loop ( ) {
  x_pos = analogRead (x_key) ;
  y_pos = analogRead (y_key) ;

  if (x_pos < 300){
    doel = servo_x.read() - stap;
    servo_x.write (doel) ;
  }
  if (x_pos > 700){
    doel = servo_x.read() + stap;
    servo_x.write (doel) ;
  }

  if (y_pos < 300){
    doel = servo_y.read() - stap;
    servo_y.write (doel) ;
  }
  if (y_pos > 700){
    doel = servo_y.read() + stap;
    servo_y.write (doel) ;
  }

  delay (20) ;
} //end of void loop
```