



## Stappen voor een eenvoudig robot dansje.

### 1. Bij opstarten. Zet de armen en hoofd in de neutrale stand.

Voorbeeld van een neutrale stand. Kijk hoe de servo 's met de pinnen verbonden zijn.

```
bij opstarten
schrijf servo op pin P0 naar waarde 0
schrijf servo op pin P1 naar waarde 90
schrijf servo op pin P2 naar waarde 180
```

### 2. Uitgebreide dans.

```
de hele tijd
  3 keer herhalen
  doe
  schrijf servo op pin P0 naar waarde 180
  schrijf servo op pin P2 naar waarde 0
  pauzeer (ms) 2000
  schrijf servo op pin P0 naar waarde 0
  schrijf servo op pin P2 naar waarde 180
  pauzeer (ms) 2000
```

```
  2 keer herhalen
  doe
  schrijf servo op pin P1 naar waarde 0
  pauzeer (ms) 2000
  schrijf servo op pin P1 naar waarde 180
  pauzeer (ms) 2000
  schrijf servo op pin P1 naar waarde 90
  pauzeer (ms) 2000
```



```
2 keer herhalen
doe
  schrijf servo op pin P0 naar waarde 90
  schrijf servo op pin P2 naar waarde 180
  pauzeer (ms) 2000
  schrijf servo op pin P0 naar waarde 0
  schrijf servo op pin P2 naar waarde 90
  pauzeer (ms) 2000
```

```
schrijf servo op pin P0 naar waarde 0
schrijf servo op pin P2 naar waarde 180
pauzeer (ms) 2000
schrijf servo op pin P0 naar waarde 180
schrijf servo op pin P2 naar waarde 0
pauzeer (ms) 2000
schrijf servo op pin P1 naar waarde 180
pauzeer (ms) 2000
schrijf servo op pin P1 naar waarde 0
pauzeer (ms) 2000
schrijf servo op pin P1 naar waarde 90
pauzeer (ms) 2000
```

```
schrijf servo op pin P0 naar waarde 0
schrijf servo op pin P2 naar waarde 180
pauzeer (ms) 2000
```