

```

#include <SoftwareSerial.h>
#include <Servo.h>
SoftwareSerial XBee(2, 3); // RX, TX
int enA = 11;
int in1 = 12;
int in2 = 13;
// motor two
int enB = 5;
int in3 = 7;
int in4 = 6;

Servo claw;
Servo tilt;

char msg = ' ';

void setup() {
  pinMode(enA, OUTPUT);
  pinMode(enB, OUTPUT);
  pinMode(in1, OUTPUT);
  pinMode(in2, OUTPUT);
  pinMode(in3, OUTPUT);
  pinMode(in4, OUTPUT);
  Serial.begin(9600);
  XBee.begin(9600);
  tilt.attach(4);
  claw.attach(8);
}

void loop() {
  // put your main code here, to run repeatedly
  while (XBee.available()){
    msg = XBee.read();
    Serial.println(msg);
    if (msg == 's'){
      digitalWrite(in1, LOW);
      digitalWrite(in2, LOW);
      digitalWrite(in3, LOW);
      digitalWrite(in4, LOW);
    }
    else if (msg == 'g'){
      digitalWrite(in1, HIGH);
      digitalWrite(in2, LOW);
      analogWrite(enA, 200);
      digitalWrite(in3, HIGH);
      digitalWrite(in4, LOW);
      analogWrite(enB, 200);
    }
    else if (msg == 'l'){
      digitalWrite(in1, LOW);
      digitalWrite(in2, LOW);
      analogWrite(enA, 200);
      digitalWrite(in3, HIGH);
      digitalWrite(in4, LOW);
      analogWrite(enB, 200);
    }
    else if (msg == 'r'){
      digitalWrite(in1, LOW);
      digitalWrite(in2, HIGH);
      analogWrite(enA, 200);
      digitalWrite(in3, LOW);
      digitalWrite(in4, LOW);
      analogWrite(enB, 200);
    }
    else if (msg == 'b'){

```

```
    digitalWrite(in1, LOW);
    digitalWrite(in2, HIGH);
    analogWrite(enA, 200);
    digitalWrite(in3, LOW);
    digitalWrite(in4, HIGH);
    analogWrite(enB, 200);
  }
  else if (msg == 'm'){
    tilt.write(0);
    claw.write(80);
  }
  else if (msg == 'o'){
    claw.write(10);
  }
  else if (msg == 't'){
    tilt.write(90);
  }
  else if (msg == 'e'){
    claw.write(80);
    tilt.write(0);
  }
  else if(msg == 'c'){
    claw.write(100);
  }

  }

  else{
    digitalWrite(in1, LOW);
    digitalWrite(in2, LOW);
    digitalWrite(in3, LOW);
    digitalWrite(in4, LOW );
  }
  delay(20);}
}
```