

## MODULE 2

```
#include<Servo.h>

#define servo 9

#define center 59

Servo d;

void setup() {
    // put your setup code here, to run once:
    pinMode(A0, INPUT);
    pinMode(A1, INPUT);
    pinMode(servo, OUTPUT);
    Serial.begin(9600);
    d.attach(servo);
    d.write(center);
}

int maxi = 250;
int mini = 75;
int mini1 = 95;
int maxi1 = 350;

void loop() {
    d.write(center);
    int ldr0 = analogRead(A0);
    int ldr1 = analogRead(A1);
    int m0,m1;
    // Serial.print(ldr0);
    // Serial.print(" ");
    // Serial.println(ldr1);
    //
    m1 = map(ldr1,mini1,maxi1,0,255);
    m0 = map(ldr0,mini,maxi,0,255);
    if(m0>255)m0=255;
    else if(m0<0) m0=0;
    if(m1>255)m1=255;
    else if(m1<0) m1=0;
    Serial.print(m0);
    Serial.print(" ");
    Serial.println(m1);
    if((m1 > 0)&&(m0 < 5)){
        d.write(center + 33);
        delay(50);
    }
}
```

```
else if((m0 > 200)&&(m1 < 200)){  
    d.write(center + 33);  
    delay(50);  
}  
else if((m0 < 200)&&(m1 > 200)){  
    d.write(center + 33);  
    delay(50);  
}  
}
```

