#!/usr/bin/python

import os

def set\_angle(servo, angle):

angle = angle/60.0

args = (str(servo), str(angle))

os.system("./rc\_move\_servos " + str(servo) + " " + str(angle))

pid = os.fork()

servo = 1

while servo:

servo = int(raw\_input("Servo: "))

if servo:

angle = float(raw\_input("Angle: "))

set\_angle(servo, angle)