//Idle  790--835--793--859--827--

//Close 880--844--802--866--831--

#include <Servo.h>

Servo servo1;

Servo servo2;

Servo servo3;

Servo servo4;

Servo servo5;

int flex1 = A1;

int flex2 = A2;

int flex3 = A3;

int flex4 = A4;

int flex5 = A5;

;

void setup()

{

  Serial.begin(9600);

  servo1.attach(2);

  servo2.attach(3);

  servo3.attach(4);

  servo4.attach(5);

  servo5.attach(6);

}

void loop()

{

  int flex1\_pos;

  int servo1\_pos;

  flex1\_pos = analogRead(flex1);

  servo1\_pos = map(flex1\_pos, 840, 900, 180, 0);

  servo1\_pos = constrain(servo1\_pos, 180, 0);

  servo1.write(servo1\_pos);

  int flex2\_pos;

  int servo2\_pos;

  flex2\_pos = analogRead(flex2);

  servo2\_pos = map(flex2\_pos, 879, 882, 0, 180);

  servo2\_pos = constrain(servo2\_pos, 0, 180);

  servo2.write(servo2\_pos);

  int flex3\_pos;

  int servo3\_pos;

  flex3\_pos = analogRead(flex3);

  servo3\_pos = map(flex3\_pos, 828, 824, 180, 0);

  servo3\_pos = constrain(servo3\_pos, 180, 0);

  servo3.write(servo3\_pos);

  int flex4\_pos;

  int servo4\_pos;

  flex4\_pos = analogRead(flex4);

  servo4\_pos = map(flex4\_pos, 874, 878, 0, 180);

  servo4\_pos = constrain(servo4\_pos, 0, 180);

  servo4.write(servo4\_pos);

  int flex5\_pos;

  int servo5\_pos;

  flex5\_pos = analogRead(flex5);

  servo5\_pos = map(flex5\_pos, 855, 851, 180, 0);

  servo5\_pos = constrain(servo5\_pos, 180, 0);

  servo5.write(servo5\_pos);

  /\*

Serial.print(servo1\_pos);

Serial.print("--");

Serial.print(servo2\_pos);

Serial.print("--");

Serial.print(servo3\_pos);

Serial.print("--");

Serial.print(servo4\_pos);

Serial.print("--");

Serial.print(servo5\_pos);

Serial.println("--");

\*/

Serial.print(flex1\_pos);

Serial.print("--");

Serial.print(flex2\_pos);

Serial.print("--");

Serial.print(flex3\_pos);

Serial.print("--");

Serial.print(flex4\_pos);

Serial.print("--");

Serial.print(flex5\_pos);

Serial.println("--");

  delay(300);

}