#include<Servo.h>

Servo myServo;

Servo myServo1;

int pos = 0;

void setup()

{

  myServo.attach(6);

  Serial.begin(9600);

}

void loop()

{

  for(pos=1;pos<=180;pos++)

  {

     Serial.println(pos);

     myServo.write(pos);

     delay(30);

  }

    for(pos=180;pos>=0;pos--)

  {

     Serial.println(pos);

     myServo.write(pos);

     delay(30);

  }

if()

}

