





#include<Servo.h>

Servo servo1;

Servo servo2;

const byte pot\_pini1=A0;

const byte pot\_pini2=A1;

int pot\_deger;

int pot\_deger2;

void setup() {

Serial.begin(9600);

servo1.attach(3);

servo2.attach(4);

}

void loop() {

pot\_deger = analogRead(pot\_pini1);

Serial.println(pot\_deger);

int yeni\_deger=map(pot\_deger,0,1023,0,180);

servo1.write(yeni\_deger);

delay(150);

pot\_deger2 = analogRead(pot\_pini2);

Serial.println(pot\_deger2);

int yeni\_deger2=map(pot\_deger2,0,1023,0,90);

servo2.write(yeni\_deger2);

delay(150);

}