

Our code in C++:

```
#include <Servo.h>
Servo myServo;

int potPin = A4;
int potValue = 0;

void setup() {
  myServo.attach(3);
  pinMode(potPin, INPUT);
  myServo.write(0);
  Serial.begin(9600);
}

void loop() {

  potValue = analogRead(A4);
  Serial.println(potValue);
  if((potValue < 679) && (potValue > 452)){
    myServo.write(180);
  }
  else if((potValue < 452) && (potValue > 225)){
    myServo.writeMicroseconds(1500);

  }
  else if((potValue < 225) && (potValue > 0)){
    myServo.write(-180);
  }
}
```