

```
#include <Servo.h>
#include <Wire.h>
#include <TimeLib.h>
#include <DS1307RTC.h>
Servo servo_1;
Servo servo_2;
int Hrs = 0;
int Min = 0;
int lastmin = 0;
void setup()
{
  servo_1.attach(2);
  servo_2.attach(3);
  servo_1.write(180);
  servo_2.write(180);
  delay(500);
  servo_1.write(0);
```

```
servo_2.write(0);
delay(500);
}
void loop()
{
  tmElements_t tm;
  if (RTC.read(tm))
  {
    Hrs = tm.Hour;
    Min = tm.Minute;
    delay(500);
    //-----Hrs-----//
    if (Hrs == 1) servo_1.write(165);
    if (Hrs == 2) servo_1.write(150);
    if (Hrs == 3) servo_1.write(135);
    if (Hrs == 4) servo_1.write(120);
    if (Hrs == 5) servo_1.write(105);
```

```
if (Hrs == 6) servo_1.write(90);  
if (Hrs == 7) servo_1.write(75);  
if (Hrs == 8) servo_1.write(60);  
if (Hrs == 9) servo_1.write(45);  
if (Hrs == 10) servo_1.write(30);  
if (Hrs == 11) servo_1.write(15);  
if (Hrs == 12) servo_1.write(0);
```

```
if (Hrs == 13) servo_1.write(165);  
if (Hrs == 14) servo_1.write(150);  
if (Hrs == 15) servo_1.write(135);  
if (Hrs == 16) servo_1.write(120);  
if (Hrs == 17) servo_1.write(105);  
if (Hrs == 18) servo_1.write(90);  
if (Hrs == 19) servo_1.write(75);  
if (Hrs == 20) servo_1.write(60);  
if (Hrs == 21) servo_1.write(45);
```

```
if (Hrs == 22) servo_1.write(30);  
if (Hrs == 23) servo_1.write(15);  
if (Hrs == 0) servo_1.write(0);
```

```
//-----Min-----//
```

```
if (Min == 0) servo_2.write(0);  
if (Min == 1) servo_2.write(3);  
if (Min == 2) servo_2.write(6);  
if (Min == 3) servo_2.write(9);  
if (Min == 4) servo_2.write(12);  
if (Min == 5) servo_2.write(15);  
if (Min == 6) servo_2.write(18);  
if (Min == 7) servo_2.write(21);  
if (Min == 8) servo_2.write(24);  
if (Min == 9) servo_2.write(27);  
if (Min == 10) servo_2.write(30);  
if (Min == 11) servo_2.write(33);
```

```
if (Min == 12) servo_2.write(36);  
if (Min == 13) servo_2.write(39);  
if (Min == 14) servo_2.write(42);  
if (Min == 15) servo_2.write(45);  
if (Min == 16) servo_2.write(48);  
if (Min == 17) servo_2.write(51);  
if (Min == 18) servo_2.write(54);  
if (Min == 19) servo_2.write(57);  
if (Min == 20) servo_2.write(60);  
if (Min == 21) servo_2.write(63);  
if (Min == 22) servo_2.write(66);  
if (Min == 23) servo_2.write(69);  
if (Min == 24) servo_2.write(72);  
if (Min == 25) servo_2.write(75);  
if (Min == 26) servo_2.write(78);  
if (Min == 27) servo_2.write(81);  
if (Min == 28) servo_2.write(84);
```

```
if (Min == 29) servo_2.write(87);  
if (Min == 30) servo_2.write(90);  
if (Min == 31) servo_2.write(93);  
if (Min == 32) servo_2.write(96);  
if (Min == 33) servo_2.write(99);  
if (Min == 34) servo_2.write(102);  
if (Min == 35) servo_2.write(105);  
if (Min == 36) servo_2.write(108);  
if (Min == 37) servo_2.write(111);  
if (Min == 38) servo_2.write(114);  
if (Min == 39) servo_2.write(117);  
if (Min == 40) servo_2.write(120);  
if (Min == 41) servo_2.write(123);  
if (Min == 42) servo_2.write(126);  
if (Min == 43) servo_2.write(129);  
if (Min == 44) servo_2.write(132);  
if (Min == 45) servo_2.write(135);
```

```
if (Min == 46) servo_2.write(138);  
if (Min == 47) servo_2.write(141);  
if (Min == 48) servo_2.write(144);  
if (Min == 49) servo_2.write(147);  
if (Min == 50) servo_2.write(150);  
if (Min == 51) servo_2.write(153);  
if (Min == 52) servo_2.write(156);  
if (Min == 53) servo_2.write(159);  
if (Min == 54) servo_2.write(162);  
if (Min == 55) servo_2.write(165);  
if (Min == 56) servo_2.write(168);  
if (Min == 57) servo_2.write(171);  
if (Min == 58) servo_2.write(174);  
if (Min == 59) servo_2.write(177);  
}  
}
```