

Relembrando a biblioteca para trabalhar com servo motores

No [curso de Introdução à Robótica \(https://cursos.alura.com.br/course/arduino-robotica\)](https://cursos.alura.com.br/course/arduino-robotica), foi apresentada uma biblioteca que faz todo o trabalho de controle do servo motor. Usando essa biblioteca, temos como posicionar o servo motor no ângulo desejado. Resumidamente, sua função é converter os valores de pulso para os ângulos. Lembrando ainda que ela já vem instalada por padrão na IDE do Arduino.

Qual código foi utilizado para realizarmos a importação?

Selecione uma alternativa

A

```
#import <servoMotor.h>
```

B

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

C

```
#include <ServoMotor.h>
```

D

```
#import <Servo.h>
```