

## Biblioteca para o controle do servo motor

Para facilitar a nossa vida, existe uma biblioteca que já faz todo o trabalho de controle do servo motor. Para utilizá-la basta especificarmos o ângulo no qual o servo precisa ser posicionado. Essa biblioteca é a:

*Selecione uma alternativa*

**A** `servoMotor.h`

**B** `Servo.h`

**C** `ServoMotor.h`

**D** `myservo.h`