

≡ 06

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**