

Sequência do programa

A sequência do programa para ler o joystick, fazer o mapeamento e posicionar o servo motor no ângulo desejado é representado pelo código:

Selecione uma alternativa

A

```
posX = analogRead(joystick1X);  
posX = map(posX, 0, 1023, 0, 180);  
motorBase.write(posX);
```

B

```
posX = analogRead(joystick1X);  
posX = map(posX, 0, 180, 0, 1023);  
motorBase.write(posX);
```

C

```
posX = map(posX, 0, 1023, 0, 180);  
posX = analogRead(joystick1X);  
motorBase.write(posX);
```

D

```
motorBase.write(posX);  
posX = map(posX, 0, 1023, 0, 180);  
posX = analogRead(joystick1X);
```