

## 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);
```