

## Comando para definir o ângulo do motor

Agora que já entendemos como posicionar o servo motor, precisamos especificar o ângulo em que devemos posicioná-lo, para isso basta utilizar o comando:

*Selecione uma alternativa*

**A**      `myservo.position(90)`

**B**      `myservo.write(90)`

**C**      `myservo.pos(90)`

**D**      `myservo.angle(90)`