

07

## 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:

*Selezione uma alternativa*

**A** myservo.position(**90**)

**B** myservo.write(**90**)

**C** myservo.pos(**90**)

**D** myservo.angle(**90**)