**André Gustavo Felipe Desenvolvimento de sistemas.**

Meu nome é André e eu criei essas linhas de código com uma simples funcionalidade, mover o servo pelo potenciômetro e dependendo do ângulo que ele estiver ele vai ligar um led.

O código começa incluindo a biblioteca do servo e dizendo as portas das variáveis criadas (dos LEDs), informando que a variável “pos1” é do tipo inteira e atribui um valor a ela e diz que a “tensaoPot” é do tipo inteiro e está colocado na porta analógica A1 (**essa última parte peguei de um vídeo do youtube que ensina a controlar o servo pelo potenciômetro**).

No void setup eu indiquei quem era saída (OUTPUT), disse que os leds estarão com um alto valor de tensão, disse qual a entrada do “Servo1” e mandei o “Servo1” escrever a “pos1” (é 0).

Após inserir todas essas informações eu criei um loop, para receber informações e realizar determinados comandos.

Eu disse que a “pos1” recebe o mapeamento e faz a leitura das posições do analógico (que está conectado na porta analógica 1, chamada tensaoPot). Depois disse que o “Servo1” vai escrever a “pos1”, recebida após a leitura das posições. (**Essa parte peguei de um vídeo do youtube que ensina a controlar o servo pelo potenciômetro**).

Dai criei algumas condições:

* SE a “pos1” for maior que 0 E menor ou igual a 60, ele acende o led azul
* SENAO ele desliga o led
* SE a “pos1” for maior que 60 E menor ou igual a 120, ele acende o led amarelo
* SENAO ele desliga o led
* SE “pos1” for maior que 120 E menor ou igual a 179, ele acende o led verde
* SENAO ele desliga o led
* SE “pos1” for igual a 180, ele pisca todos os LEDs.

Na posição 0 ele desliga todos os LEDs.