“Código A2”  
#include <Servo.h>

Servo servo;

int angulo;

int dato;

int pulso;

const int ledRojo = 8; // LED de alerta en pin 8

void setup() {

  servo.attach(2);         // Servo en pin 2

  pinMode(ledRojo, OUTPUT);

  Serial.begin(9600);

}

void loop() {

  // Leer valor del flex sensor (0-1023)

  dato = analogRead(A0);

  // Mapear a ángulo de 0° a 270° (ajusta los valores mínimos y máximos de tu flex)

  angulo = map(dato, 767, 964, 0, 270);

  angulo = constrain(angulo, 0, 270);   // Evitar valores fuera de rango

  // Convertir ángulo a pulso (500–2400 µs)

  pulso = map(angulo, 0, 270, 500, 2400);

  // Enviar pulso al servo

  servo.writeMicroseconds(pulso);

  // Encender LED rojo si llega al máximo (270°)

  if (angulo >= 270) {

    digitalWrite(ledRojo, HIGH);

  } else {

    digitalWrite(ledRojo, LOW);

  }

  // Mostrar en Serial: ADC, pulso y ángulo

  Serial.print("ADC: ");

  Serial.print(dato);

  Serial.print(" | Pulso (us): ");

  Serial.print(pulso);

  Serial.print(" | Angulo: ");

  Serial.println(angulo);

  delay(50);