

```

/*
 * potenciometro central a A3
 * servomotor al amarillo al pin 9, rojo a +5, café a GND
 */
#include <Servo.h>
int poten = 3; // lectura analoga en el A3

Servo myservo; // crea servo object
int val; // variable para leer analogo
int ang; // angulo

void setup()
{
  pinMode(poten,INPUT);
  myservo.attach(9);
  Serial.begin(9600);
}

void loop()
{
  val = analogRead(poten);
  ang = map(val, 0, 1023, 0, 180); //mapea los dos primeros valores desde 0 hasta 180 grados
  myservo.write(ang);

  Serial.print("Valor potenciometro: ");
  Serial.print(val);
  Serial.print(" Angulo: ");
  Serial.println(ang);
  delay(100);
}

```

