

```
#define inPin0 0
#include <Servo.h>

Servo monServo;
int inputL;
int inputTheta;
int inputNombre;
int L = 500;
float Theta = asin(sin(80)-12*L*0.0001);

void setup(void) {
  Serial.begin(9600);
  Serial.println();
  monServo.attach(9);
}

void loop(void) {

  int pinRead0 = analogRead(inPin0);
  float pVolt0 = -log((pinRead0 / 1024.0 * 5.0));
  Serial.print(pVolt0);
  Serial.println();
  int Nombre = (int) Theta;
  monServo.write(Nombre);

  delay(100);
}
```