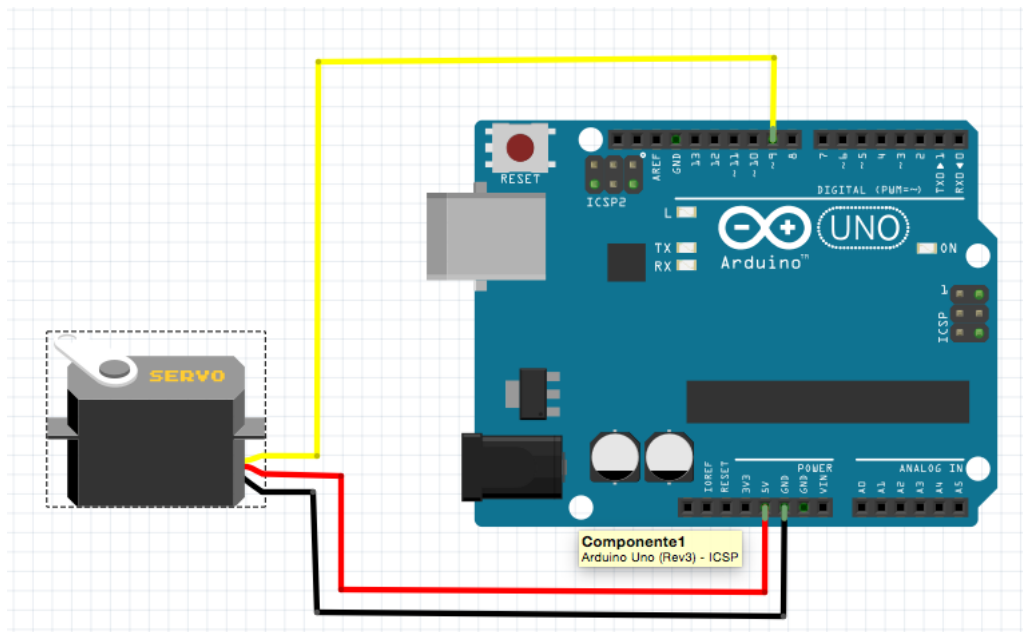


Mãos na massa: Testando os motores

Você já viu no vídeo como conectar um *Servo Motor* na placa Arduino mas agora é a hora de testar os seus motores. Para tal:

1) Ligue cada motor na placa do Arduino. Use o pino 9 para o controle.

Segue o sketch do Fritzing com o circuito:



Lembre-se das cores:

- Laranja/Amarelo representa o pin de controle (aqui PIN9)
- Vermelho é a alimentação (5V)
- Marrom serve para a terra (GND)

Observação: Você também pode baixar o sketch do Fritzing [AQUI \(https://s3.amazonaws.com/caelum-online-public/arduino-robotica/sketches/servo-simples.fzz\)](https://s3.amazonaws.com/caelum-online-public/arduino-robotica/sketches/servo-simples.fzz).

2) Teste o código abaixo na Arduino IDE:

```
#include <Servo.h>

Servo myservo; // cria o objeto servo
int pos = 0;    // a variavel que representa a posicao do servo

void setup() {
  myservo.attach(9);
}

void loop() {
  for (pos = 0; pos <= 180; pos += 1) { // de 0 a 180 graus
    myservo.write(pos);                 // "escrevendo" para o motor a posicao atual
    delay(15);                          // esperando 15ms
  }
}
```

```
    }  
    for (pos = 180; pos >= 0; pos -= 1) { // de 180 até 0 graus degrees  
        myservo.write(pos);  
        delay(15);  
    }  
}
```

3) Envie o código para a placa Arduino e verifique o Servo!