

## Inicializando servos

### Transcrição

No *Arduíno IDE*, iniciaremos nosso *setup* posicionando os servos motores - primeiramente, em um ângulo de 90 graus. Aproveitando e já configurando os pinos de cada servo. Utilizaremos os pinos D3 e D4.

```
#include <Servo.h>

#define POS_INICIAL 90

Servo servoX;
Servo servoY;

void setup() {
  servoX.attach(D3);
  servoY.attach(D4);
  servoX.write(POS_INICIAL);
  servoY.write(POS_INICIAL);
}

void loop() {
}
```

Isso precisa ser feito antes de anexar os motores no suporte. Assim teremos certeza de que os motores terão a mesma posição inicial. Os motores X e Y precisam estar posicionados conforme o eixo indicado. Teremos o seguinte resultado:



Salve este Sketch como *controle* e lembre-se de executar antes de posicionar de fato os motores no suporte.

