

Mãos na Massa: Alinhando os Servos

Neste exercício vamos alinhar todos os motores para que eles fiquem com o seu suporte na mesma orientação.

1- O primeiro passo é carregarmos no nosso Arduino o código que coloca os motores a 90 graus. Em sua Arduino IDE, faça o código abaixo:

```
#include <Servo.h>

Servo myservo;

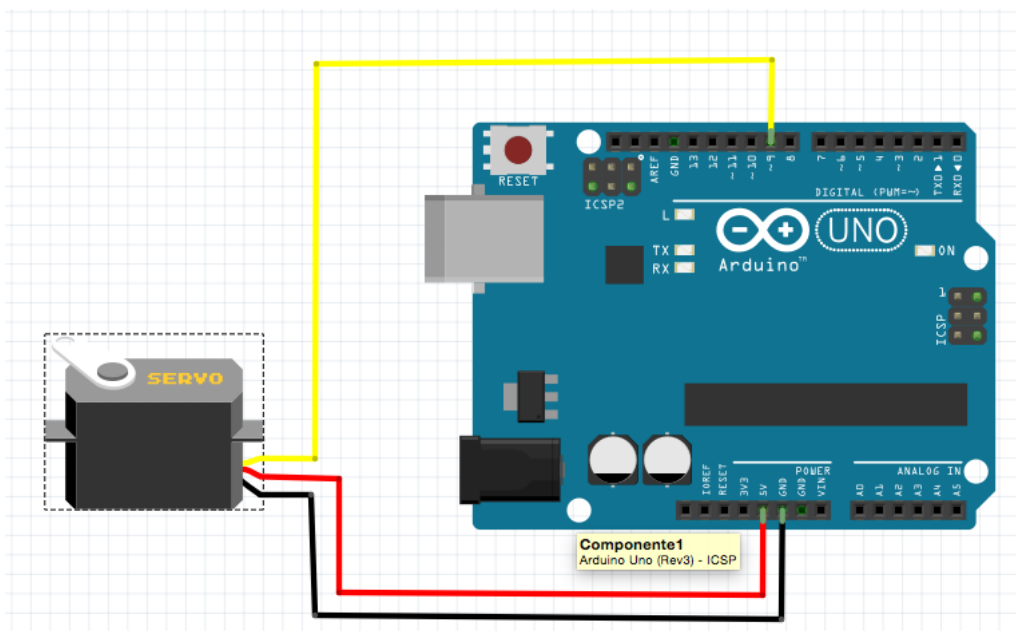
int pos = 90;

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

void loop() {
}
```

Este código pega o servo que está no pino 9 e o movimenta para 90 graus.

2- Agora que já temos o código, ligue o servo ao seu Arduino como na imagem abaixo:



3- Ligue o cabo USB ao seu computador e ao Arduino e transfira o código. Você verá que assim que o código for executado o braço do seu servo moverá para uma posição fixa, que é a posição de 90 graus dele.

4- Agora você deve remover o braço/suporte do seu servo e posicioná-lo como abaixo:



Deste modo, garantimos que o suporte esteja acompanhando a direção do corpo do servo, o que facilitará a nossa montagem e programação do braço robótico.

5- Agora você deve repetir este processo com **todos** os seus servos, para que todos estejam seguindo um mesmo padrão e fiquem alinhados a 90 graus seguindo o corpo do servo.

Lembre-se, execute o código, deixe o servo achar a sua posição de 90 graus e só em seguida altere a posição do suporte para que fique alinhado ao servo!