

 05

## Interligação dos motores

Como podemos fazer a interligação dos motores no projeto PiBOT?

*Selecione uma alternativa*

**A** Podemos ligá-los a um módulo externo.

**B** Podemos ligá-los ao Raspberry Pi e ao suporte de pilhas.

**C** Podemos ligá-los diretamente ao Raspberry Pi.

**D** Podemos ligá-los somente ao suporte de pilhas.