

## 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.