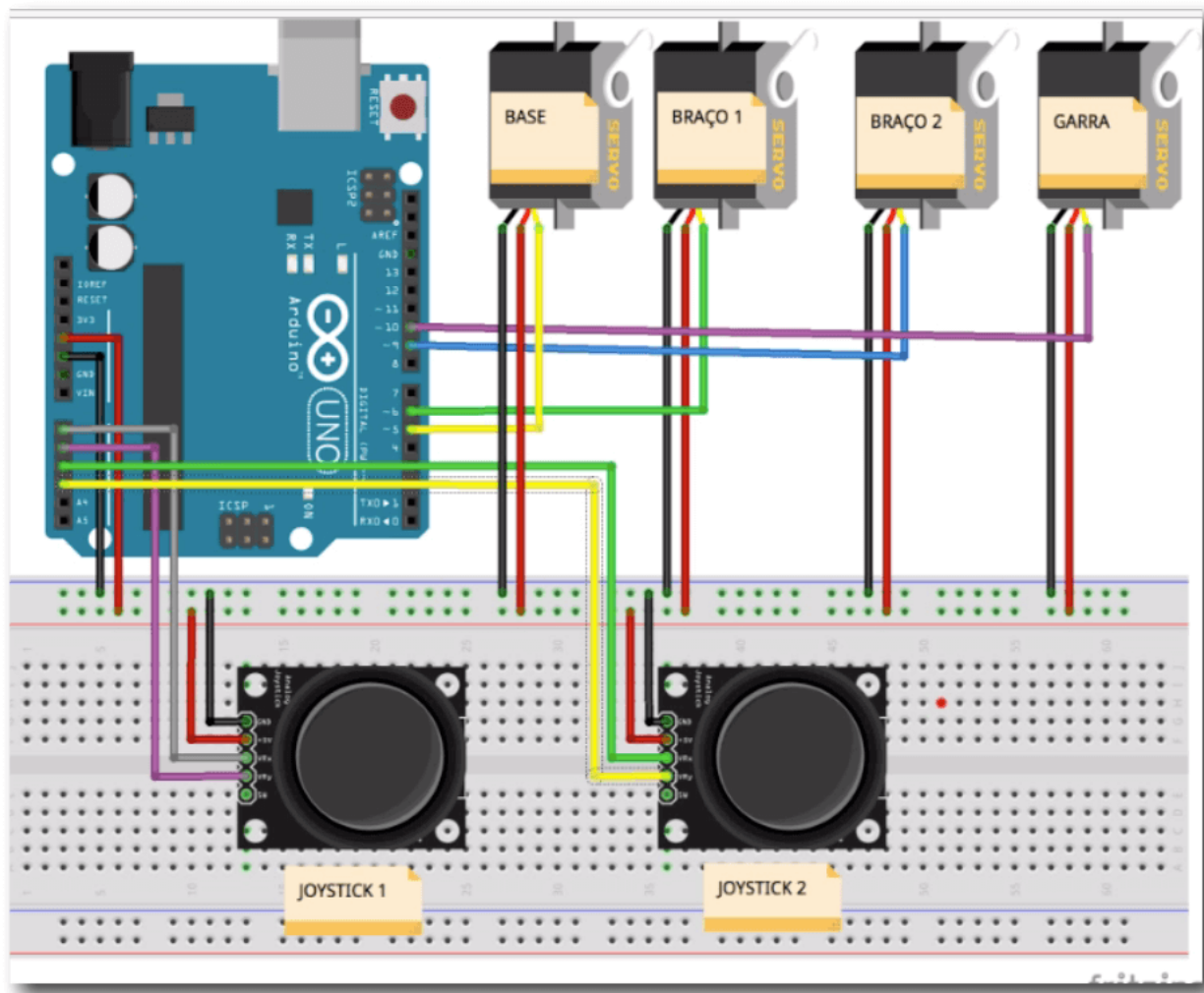


Iniciando as conexões

Transcrição

Chegou a hora de realizar todas as conexões do nosso braço-robô.

Nós já levamos a alimentação (5V) e o terra (GND) do Arduino até a protoboard, e dela nós fazemos as ligações que os servo motores e joysticks necessitam. A figura abaixo ilustra um pouco isso:



Então, pegamos quatro *jumper*s, conectamos um em cada **fio vermelho** dos quatro servo motores, e os conectamos na linha **positiva** da protoboard, ou seja, a linha alimentada pelo **5V** do Arduino. Para o terra, fazemos a mesma coisa, pegamos quatro *jumper*s, conectamos um em cada **fio marrom** dos quatro servo motores, e os conectamos na linha **negativa** da protoboard, ou seja, a linha alimentada pelo **GND** do Arduino.

Em relação aos fios laranjas dos servo motores, que são os fios de controle, eles serão conectados aos seguintes pinos do Arduino:

- Controle do `motorBase` : pino 5
- Controle do `motorBraco1` : pino 6
- Controle do `motorBraco2` : pino 9
- Controle do `motorGarra` : pino 10

No próximo vídeo, terminaremos todas as conexões do nosso braço-robô :)