

Finalizando o código

Transcrição

Para finalizar o nosso código, primeiramente devemos chamar as funções de inicialização e mapeamento dentro da função `setup()`. Ela ficará assim:

```
void setup() {  
  mapearPinosDosMotores();  
  inicializarAngulosDosMotores();  
  mapearJoysticksComoInput();  
}
```

Por fim, chamamos as funções de movimentos dos servo motores dentro da função `loop()`, e adicionamos um *delay* para garantir a leitura dos valores:

```
void loop() {  
  moverBase();  
  moverBraco1();  
  moverBraco2();  
  moverGarra();  
  delay(100);  
}
```

Feito isso, o nosso código está pronto. Na próxima aula, faremos todas as ligações dos joysticks e dos servo motores, e testaremos o nosso código.