

08

## 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.