

Testando o código

Transcrição

Vamos agora testar o código que fizemos no vídeo anterior. Basta salvá-lo e realizar o seu upload para o Arduino.

Ao mover o joystick para a esquerda, o motor vai se aproximando do ângulo de 0°, e ao mover o joystick para a direita, o motor vai se aproximando do ângulo 180°.

Assim já conseguimos ter uma ideia de como será a mecânica do braço-robô. Se quisermos restringir a angulação do motor, basta alterar os dois últimos valores da função `map`, por exemplo:

```
void loop() {  
  int posX = analogRead(joystick1X);  
  posX = map(posX, 0, 1023, 45, 135);  
  motorBase.write(posX);  
  delay(100);  
}
```

Assim o motor só irá trabalhar de 45° até 135°.