

## Finalizando as conexões do braço-robô

### Transcrição

Falta realizar as conexões dos joysticks. Conectamos o **5V** de cada joystick à linha **positiva** da protoboard, a linha alimentada pelo **5V** do Arduino. E o **GND** de cada joystick será conectado à linha **negativa** da protoboard, a linha alimentada pelo **GND** do Arduino.

Por fim, conectamos os eixos X e Y de cada joystick nas entradas analógicas do Arduino, Segue a relação de pinos:

- Eixo X do Joystick 1: entrada analógica A0
- Eixo Y do Joystick 1: entrada analógica A1
- Eixo X do Joystick 2: entrada analógica A2
- Eixo Y do Joystick 2: entrada analógica A3

Não podemos nos esquecer de verificar se as linhas da protoboard estão realmente sendo alimentadas corretamente pelo Arduino.

Ao verificar que está tudo correto, testaremos o nosso braço-robô no próximo vídeo.