

Sintaxe do mapeamento

Em nosso projeto, foi necessário mapear os valores fornecidos pelo joystick (entrada analógica) e atribuí-los ao posicionamento do motor. Considerando que utilizaremos os valores mínimos e máximos do joystick e do servo motor, devemos considerar a seguinte sintaxe:

Selecione uma alternativa

A `pos = map (pos, 0, 1023, 0, 180);`

B `pos = map (pos, 0,1023, 0, 360);`

C `pos = map (pos, 0, 180, 0, 1023);`

D `pos = map (pos, 0, 255, 0, 180);`