# **Atividade de 4 motores no Arduino**

Diagrama, Esquemático

Descrição gerada automaticamente

// Pino ao qual o Botão está conectado

int b1 = 0;

int b2 = 1;

int b3 = 2;

int b4 = 3;

// Pino ao qual o motor está conectado

int m1 = 9;

int m2 = 10;

int m3 = 11;

int m4 = 12;

void setup()

{

pinMode(b1, INPUT);

pinMode(b2, INPUT);

pinMode(b3, INPUT);

pinMode(b4, INPUT);

pinMode(m1, OUTPUT);

pinMode(m2, OUTPUT);

pinMode(m3, OUTPUT);

pinMode(m4, OUTPUT);

}

void loop()

{

if (digitalRead(b1) == HIGH)

{

digitalWrite(m1, HIGH);

digitalWrite(m2, HIGH);

digitalWrite(m3, HIGH);

digitalWrite(m4, HIGH);

}

else

{

if (digitalRead(b2) == HIGH) {

digitalWrite(m1, HIGH);

digitalWrite(m2, HIGH);

digitalWrite(m3, HIGH);

digitalWrite(m4, HIGH);

}

else

{

if (digitalRead(b3) == HIGH) {

digitalWrite(m1, HIGH);

digitalWrite(m2, HIGH);

digitalWrite(m3, LOW);

digitalWrite(m4, LOW);

}

else

{

if (digitalRead(b4) == HIGH) {

digitalWrite(m1, LOW);

digitalWrite(m2, LOW);

digitalWrite(m3, HIGH);

digitalWrite(m4, HIGH);

}

else

{

digitalWrite(m1, LOW);

digitalWrite(m2, LOW);

digitalWrite(m3, LOW);

digitalWrite(m4, LOW);

}

}

}

}

}

LINK: https://www.tinkercad.com/things/gx8yGDa1Ecx