# Curso de ARDUINO Automação e Robótica Aula 56

Prof. Ms. Cássio Agnaldo Onodera Realização:









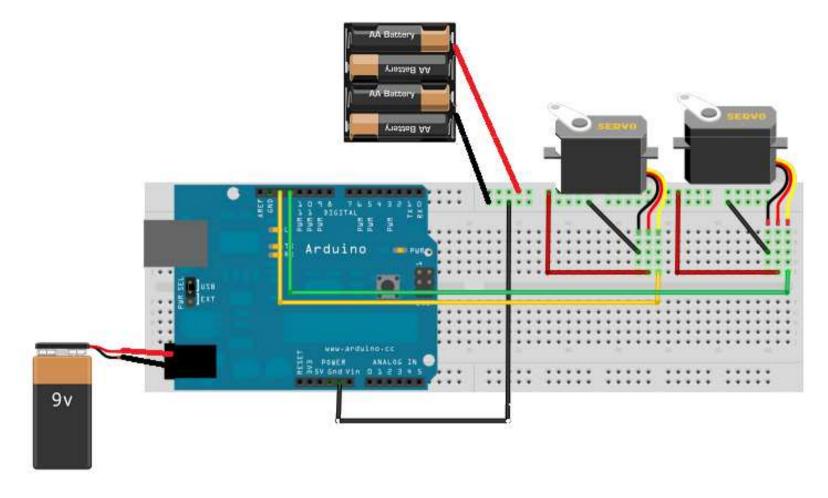


- Materiais necessários:
  - Arduino
  - Protoboard
  - Fios de conexão
  - 2 Servos hackeados
  - 2 Rodas
  - Caixa de papelão
  - Fita adesiva / elástico
- Função:
  - Construir um robô com duas rodas e fazê-lo andar





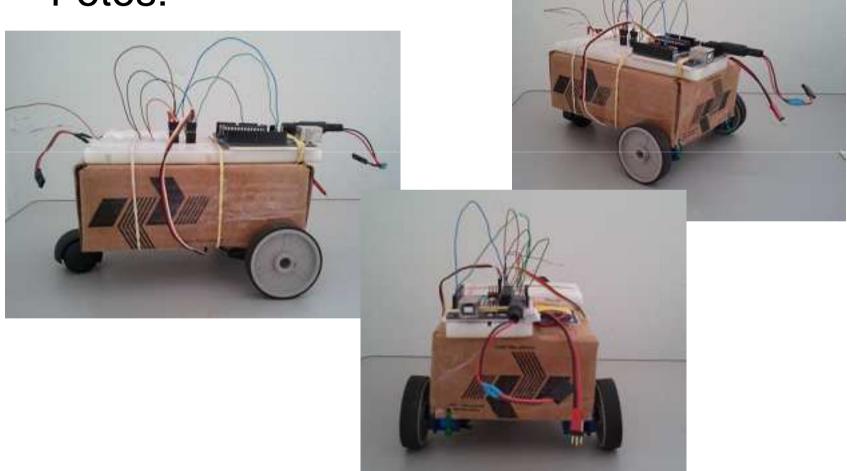
# • Esquema:







#### • Fotos:







Programa (exp21.pde):

```
#include <Servo.h>
Servo servo1;
Servo servo2;
void setup()
 servo1.attach(12);
 servo2.attach(13);
void loop()
 // andar para frente (ou para trás)
 servo1.write(0);
 servo2.write(180);
 delay(4000);
```

```
// parar
servo1.write(90);
servo2.write(180);
delay(2000);
// andar para trás (ou para frente)
servo1.write(180);
servo2.write(0);
delay(4000);
// parar
servo1.write(90);
servo2.write(180);
delay(2000);
```

- Conecte a bateria 4,8v e execute o programa
- Depois teste o robô com a bateria de 9v ligada ao Arduino