local physics = require ("physics")

physics.start ()

physics.setGravity (0, 9.8)

physics.setDrawMode ("normal")

display.setStatusBar (display.HiddenStatusBar)

local grupoBg = display.newGroup()

local grupoMain = display.newGroup()

local grupoUI = display.newGroup()

local joint

local bg = display.newImageRect(grupoBg, "imagens/BG1.png", 1024/2, 1024/2)

bg.x = display.contentCenterX

bg.y = display.contentCenterY

local music = audio.loadStream("musica/disney1.mp3")

audio.pause(music, { loops = -1 })

audio.setVolume(0.4)

local staticBox = display.newRect(0, 0, 20, 20)

staticBox:setFillColor(0.2, 0.2, 1)

physics.addBody(staticBox, "static", {isSensor=true})

staticBox.x, staticBox.y = display.contentCenterX, 130

local shape = display.newImageRect("imagens/icon3.png", 1024/3.2, 1024/3.2)

shape.x, shape.y, shape.rotation = 100, 140 + 30, 65

physics.addBody(shape, "dynamic")

-- Criação da junta de pivô ("tipo de junta", objA, objB, ancoraX, ancoraY)

local jointPivot = physics.newJoint ("pivot", staticBox, shape, staticBox.x, staticBox.y)

jointPivot.isMotorEnabled = true -- Ativa o motor da junta de pivô

jointPivot.motorSpeed = -40 -- Define a velocidade do torque do motor.

jointPivot.maxMotorTorque = 1000 -- Define o valor máximo da velocidade do torque do motor, utilizado para melhor visualização do efeito.

jointPivot.isLimitEnabled = true -- Determina como ativado os limites de rotação.

jointPivot:setRotationLimits (-120, 180)

**Código pronto:**

local physics = require ("physics")

physics.start ()

physics.setGravity (0, 9.8)

physics.setDrawMode ("normal")

display.setStatusBar (display.HiddenStatusBar)

local grupoBg = display.newGroup()

local grupoMain = display.newGroup()

local grupoUI = display.newGroup()

local joint

local bg = display.newImageRect(grupoBg, "imagens/BG1.png", 1024/2, 1024/2)

bg.x = display.contentCenterX

bg.y = display.contentCenterY

local music = audio.loadStream("musica/disney1.mp3")

audio.pause(music, { loops = -1 })

audio.setVolume(0.4)

local staticBox = display.newRect(0, 0, 20, 20)

staticBox:setFillColor(0.2, 0.2, 1)

physics.addBody(staticBox, "static", {isSensor=true})

staticBox.x, staticBox.y = display.contentCenterX, 120

local shape = display.newImageRect("imagens/icon3.png", 1024/3.2, 1024/3.2)

shape.x, shape.y, shape.rotation = 100, 130 + 30, 65

physics.addBody(shape, "dynamic")

-- Criação da junta de pivô ("tipo de junta", objA, objB, ancoraX, ancoraY)

local jointPivot = physics.newJoint("pivot", staticBox, shape, staticBox.x, staticBox.y)

jointPivot.isMotorEnabled = true -- Ativa o motor da junta de pivô

jointPivot.motorSpeed = -40 -- Define a velocidade do torque do motor.

jointPivot.maxMotorTorque = 5000 -- Define o valor máximo da velocidade do torque do motor, utilizado para melhor visualização do efeito.

jointPivot.isLimitEnabled = true -- Determina como ativado os limites de rotação.

jointPivot:setRotationLimits(-140, 180)

local rotationTime = 3000 -- tempo para cada balanço em milissegundos

local rotationLimitMin = -30 -- limite mínimo de rotação

local rotationLimitMax = 30 -- limite máximo de rotação

local function swingBoat()

    transition.to(shape, { time = rotationTime, rotation = rotationLimitMax, onComplete = function()

        transition.to(shape, { time = rotationTime, rotation = rotationLimitMin, onComplete = swingBoat })

    end })

end

swingBoat()