

# Encoder

---

De forma breve, um encoder é um sensor digital que tem como função medir a posição/velocidade de um motor.

Em nossa biblioteca ele já é declarado como objeto inerente do motor, portanto, para utiliza-lo podemos fazer o seguinte.

```
#include <Arara.h>

void setup() {
  // put your setup code here, to run once:
  motor1.setPower(0.5);
}

void loop() {
  // put your main code here, to run repeatedly:
  double position = motor1.encoder.getPosition();
}
```

Agora essa variável position ficará armazenando o valor do encoder repetidamente

Podemos verificar seu valor imprimindo-a no monitor serial. Da seguinte forma.

```
#include <Arara.h>

void setup() {
  // put your setup code here, to run once:
  motor1.setPower(0.5);
}

void loop() {
  // put your main code here, to run repeatedly:
  double position = motor1.encoder.getPosition();
  Serial.print("Encoder: ");
  Serial.println(position);
}
```

Revisão #1

Criado 19 agosto 2024 11:36:53 por Enzo Coutinho

Atualizado 19 agosto 2024 11:42:47 por Enzo Coutinho