

Motores

Para programar os motores é bem simples, afinal, eles já estão declarados na biblioteca com suas portas correspondentes.

Portanto, podemos apenas fazer o seguinte para acionar um motor.

```
#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:

}
```

Esse código fará com que o motor opere a, aproximadamente, 50% de sua velocidade máxima. E é claro que como dito anteriormente, temos um objeto correspondente para cada porta, como indicado a seguir.

Com esse parágrafo anterior é importante entender o seguinte, o parâmetro `setPower` só aceita valores entre -1.0 até 1.0, então 1.0 para 100%, vale dizer que é o mesmo para valores negativos, mas agora o motor irá girar em outra direção.

```
#include <Arara.h>

void setup() {
  // put your setup code here, to run once:
  motor1.setPower(0.5);
  motor2.setPower(1.0);
  motor3.setPower(0.0);
  motor4.setPower(-0.5);
}
```

```
void loop() {  
  // put your main code here, to run repeatedly:  
  
}
```

Tente nesse momento entender o que cada motor fará.

Resposta:

Motor da porta 1: operando a 50% de sua velocidade para "frente";

Motor da porta 2: operando a 100% de sua velocidade para "frente";

Motor da porta 3: parado;

Motor da porta 4: operando a 50% de sua velocidade para "trás".

Revisão #4

Criado 19 agosto 2024 11:19:07 por Enzo Coutinho

Atualizado 19 agosto 2024 11:36:41 por Enzo Coutinho