// CODIGO BASICO PARA O TankDS5

// Made by Mauricio Duarte

// PINAGEM

// Servo Garra 1 no pino 9

// Servo Garra 2 no pino 10

// Servo Canhão no pino 11

// Servo esteira direita no pino 12

// Servo esteira esquerda no pino 13

#include <Servo.h>

Servo servo\_esteira\_dir;

Servo servo\_esteira\_esq;

Servo servo\_canhao;

Servo servo\_garra1;

Servo servo\_garra2;

void ParadaTotal();

void VirarDireita();

void VirarEsquerda();

void AndarFrente();

void AndarTras();

int dir\_zero;

int dir\_max\_antihorario;

int dir\_max\_horario;

int esq\_zero;

int esq\_max\_antihorario;

int esq\_max\_horario;

void setup()

{

servo\_garra1.attach(9);

servo\_garra2.attach(10);

servo\_canhao.attach(11);

dir\_zero = 90;

dir\_max\_antihorario = 180;

dir\_max\_horario = 0;

esq\_zero = 90;

esq\_max\_antihorario = 0;

esq\_max\_horario = 180;

}

void loop()

{

delay(5000);

VirarDireita();

delay(5000);

//ParadaTotal();

//delay(5000);

VirarEsquerda();

delay(5000);

//ParadaTotal();

//delay(5000);

AndarFrente();

delay(5000);

ParadaTotal();

delay(5000);

AndarTras();

delay(5000);

ParadaTotal();

}

void ParadaTotal()

{

servo\_esteira\_dir.detach();

servo\_esteira\_esq.detach();

digitalWrite(12, LOW);

digitalWrite(13, LOW);

}

void VirarDireita()

{

servo\_esteira\_dir.attach(12);

servo\_esteira\_esq.attach(13);

servo\_esteira\_dir.write(dir\_max\_antihorario);

servo\_esteira\_esq.write(esq\_max\_horario);

}

void VirarEsquerda()

{

servo\_esteira\_dir.attach(12);

servo\_esteira\_esq.attach(13);

servo\_esteira\_dir.write(dir\_max\_horario);

servo\_esteira\_esq.write(esq\_max\_antihorario);

}

void AndarFrente()

{

servo\_esteira\_dir.attach(12);

servo\_esteira\_esq.attach(13);

servo\_esteira\_dir.write(dir\_max\_horario);

servo\_esteira\_esq.write(esq\_max\_horario);

}

void AndarTras()

{

servo\_esteira\_dir.attach(12);

servo\_esteira\_esq.attach(13);

servo\_esteira\_dir.write(dir\_max\_antihorario);

servo\_esteira\_esq.write(esq\_max\_antihorario);

}