

## Montagem do braço-robô

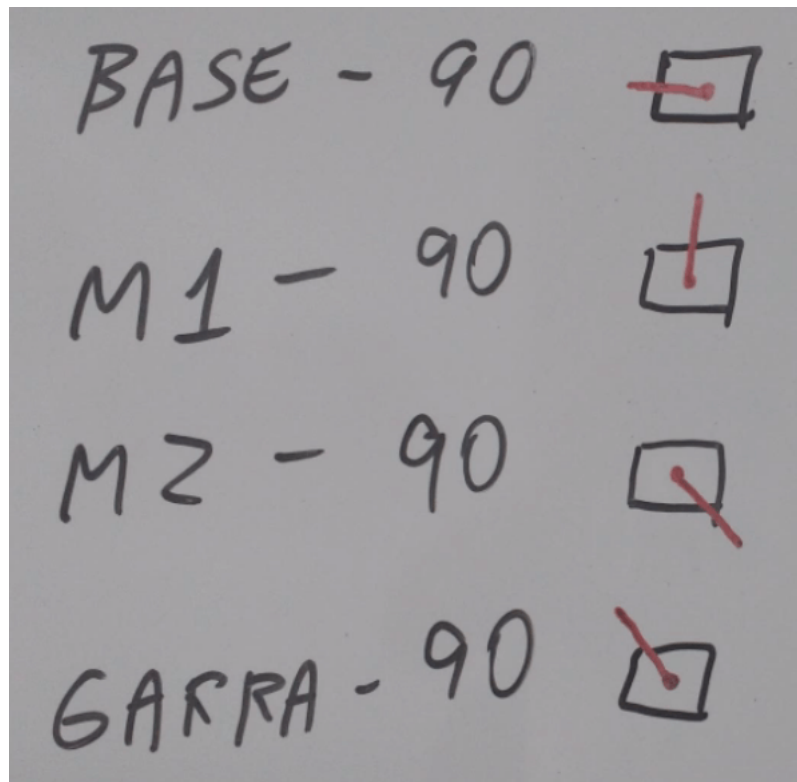
### Transcrição

Chegou a hora de montarmos o nosso braço-robô.

Podemos seguir o manual, mas há algumas dicas a se seguir. Como foi falado no início do treinamento, recomendamos o braço-robô de **acrílico**, pois o de MDF desgasta facilmente, só é preciso ter atenção na hora de apertar os parafusos, pois o acrílico pode quebrar. Além disso, também é importante remover o plástico de proteção das peças, principalmente as que têm atrito.

No código, daremos nomes aos motores: o da base se chamará `motorBase`, o da garra será chamado de `motorGarra`. Os motores laterais, o que está preso à peça no formato de um retângulo reto, é o `motorBraco2`, e o outro é o `motorBraco1`.

É importante, antes de mais nada, posicionar todos os motores em  $90^\circ$ . No caso das pás dos motores, elas foram posicionadas nas seguintes angulações:



E o intervalo de ângulos em que os motores funcionarão serão os seguintes:

- `motorBase` : de  $0^\circ$  a  $180^\circ$
- `motorBraco1` : de  $45^\circ$  a  $135^\circ$
- `motorBraco2` : de  $50^\circ$  a  $90^\circ$
- `motorGarra` : de  $90^\circ$  a  $130^\circ$

Lembrando que tudo isso pode variar de acordo com o modelo do braço-robô.

Após essa montagem, vamos incrementar o nosso código a partir do próximo vídeo.

