

ROBOTICA 2010

BUSCA E SALVAMENTO

CONSTANTIN ZAMFIROV - HARDWARE

LIN WANG - SOFTWARE

'Inicialização dos perifericos

```
low_MOTOR_E_  
low_MOTOR_D_
```

'Programa principal
do

```
  gosub Frente  
loop
```

'Procedimento Frente

Frente:

```
  high_MOTOR_E_P1_  
  low_MOTOR_E_P2_
```

```
  high_MOTOR_D_P1_  
  low_MOTOR_D_P2_
```

```
  pwmout_MOTOR_E_, 10, 44  
  pwmout_MOTOR_D_, 10, 44
```

```
return 'Terminar o procedimento - Frente.
```

RAY'Z POWER

ESCOLA SECUNDÁRIA DE MIRAFLORES

Oeiras