

maind2

```
void main()
{
    while(1)
    {
        printf("START para      Aldebaran andar\n");
        msleep(100L);
        while((!start_button()) || (!stop_button()))
        {
            if ( start_button() )
            {
                printf("Andando...\n");
                motor(0,60);
                sleep(3.);
                off(0);
                printf("Fim/n");
                while (start_button());
            }
            //esta opção foi criada apenas para o caso em que o robô não
            //conseguisse andar 15cm em 3s, apertando stop ele andaria por 3.5 s
            if ( stop_button() )
            {
                printf("Andando...\n");
                motor(0,60);
                sleep(3.5);
                off(0);
                printf("Fim/n");
                while (stop_button());
            }
        }
    }
}
```