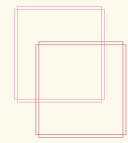
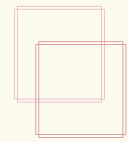


<https://www.youtube.com/watch?v=C9DBhSzKuks>

<https://github.com/elguiye/alimentador-mascota-arduino>



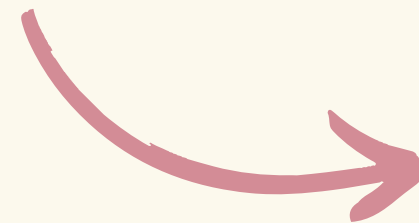
[https://www.youtube.com/watch?v=jSTtxAl\\_rrs](https://www.youtube.com/watch?v=jSTtxAl_rrs)



<https://drive.google.com/drive/folders/1YAzktjNEPhT9Vavq9opHy3N2WntsV4Gb>

# OPCIONES DE PROGRAMACIÓN

## CÓDIGO FUENTE DEL PROGRAMA



```
#include<CheapStepper.h> //Libreria para el motor a pasos
CheapStepper stepper (8,9,10,11); //Asignamos los pines del motor
char dog; //creamos una variable tipo char

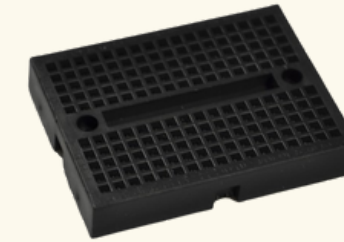
void setup() {
    Serial.begin(9600); //Inicia comunicación serial
    stepper.setRpm(12); //Se definen las revoluciones por minuto del motor a 12
}

void loop() {
    dog = Serial.read(); //Se lee la comunicación serial y se almacena en la variable "dog"
    if(dog == '1'){ //Si lo leído es igual a 1
        stepper.moveDegreesCW (80); //Se mueve el motor 80°
        delay(2000); //Tiempo que se van a dejar caer las croquetas una vez presionado el botón
        stepper.moveDegreesCCW (80); //Se regresa el motor a su posición original
    }
}
```

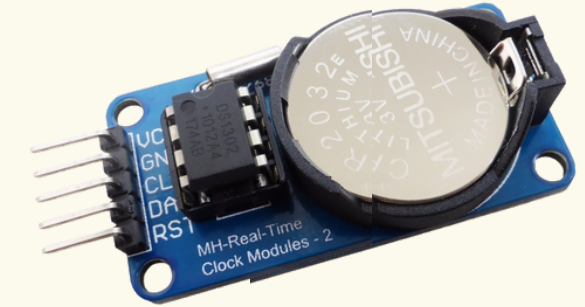
# Materiales



TRANSFORMADOR  
DE 5V S/13



PROTOBOARD  
S/2.50



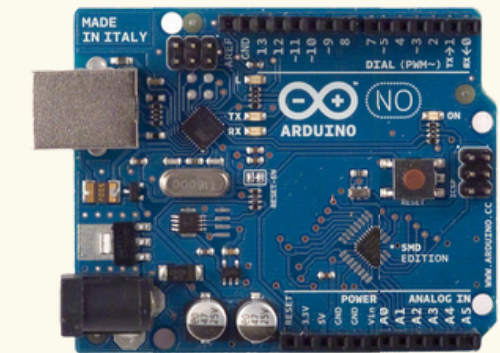
MÓDULO DE RELOJ  
S/10



SERVOMOTOR  
S/13



CABLE USB AB



ARDUINO UNO  
S/49

JUMPER S/5

MACHO-HEMBRA  
MACHO-MACHO



PALITOS DE  
MAQUETA



ENVASE DE  
PLÁSTICO