



Movimiento de servobrazo con joystick

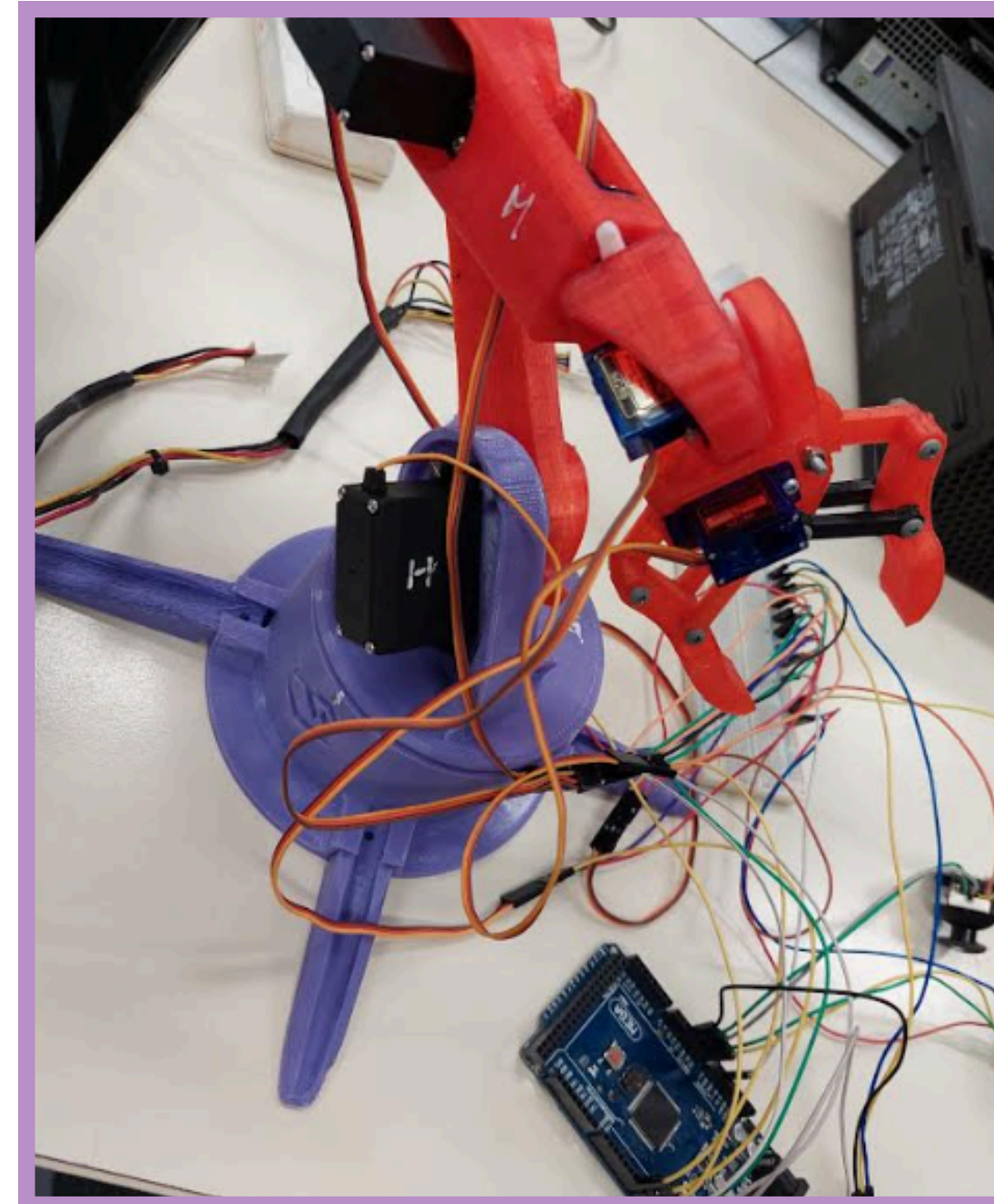
Thiago Ramirez, Ludmila Rovner, Jostin Navarro y Tomas Herrero



Adolfo

Adolfo es un servobrazo, es decir, es un brazo robot que se mueve con servomotores.

Lo usamos para realizar movimientos y levantar cosas. Es muy útil en robots y en proyectos de automatización.



¿Que es un servomotor?



1

Motor eléctrico que permite mover objetos con alta precisión.

2

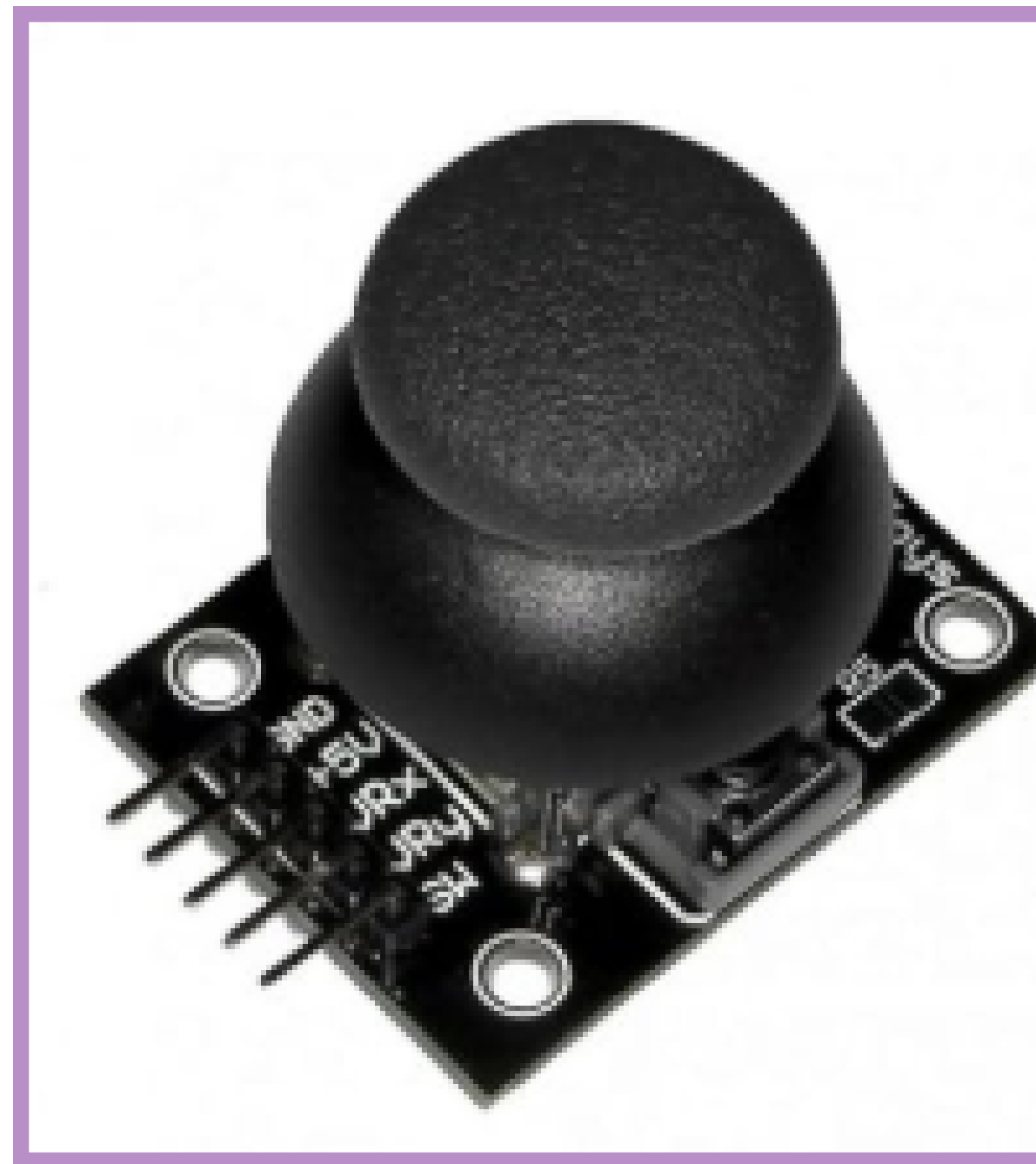
Puede posicionarse en un ángulo específico y mantenerse allí.

3

Rango de movimiento común: 0 a 180 grados (algunos giran completamente).

¿Para que usamos el joystick y que es?

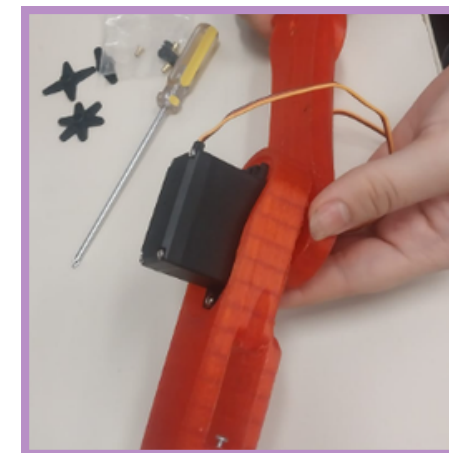
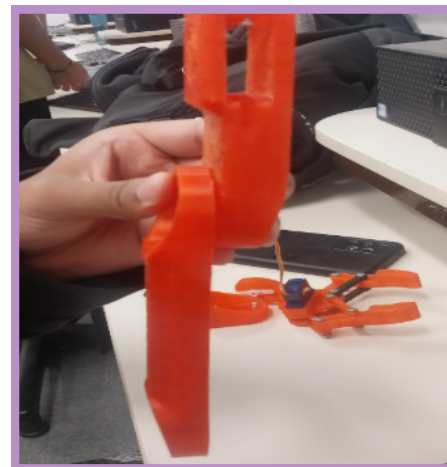
Un joystick es un dispositivo que permite controlar movimientos, nosotros lo utilizamos para el movimiento de los servomotores, se conecta a la placa arduino mediante dos pines analógicos “x” e “y”.



Etapa 1

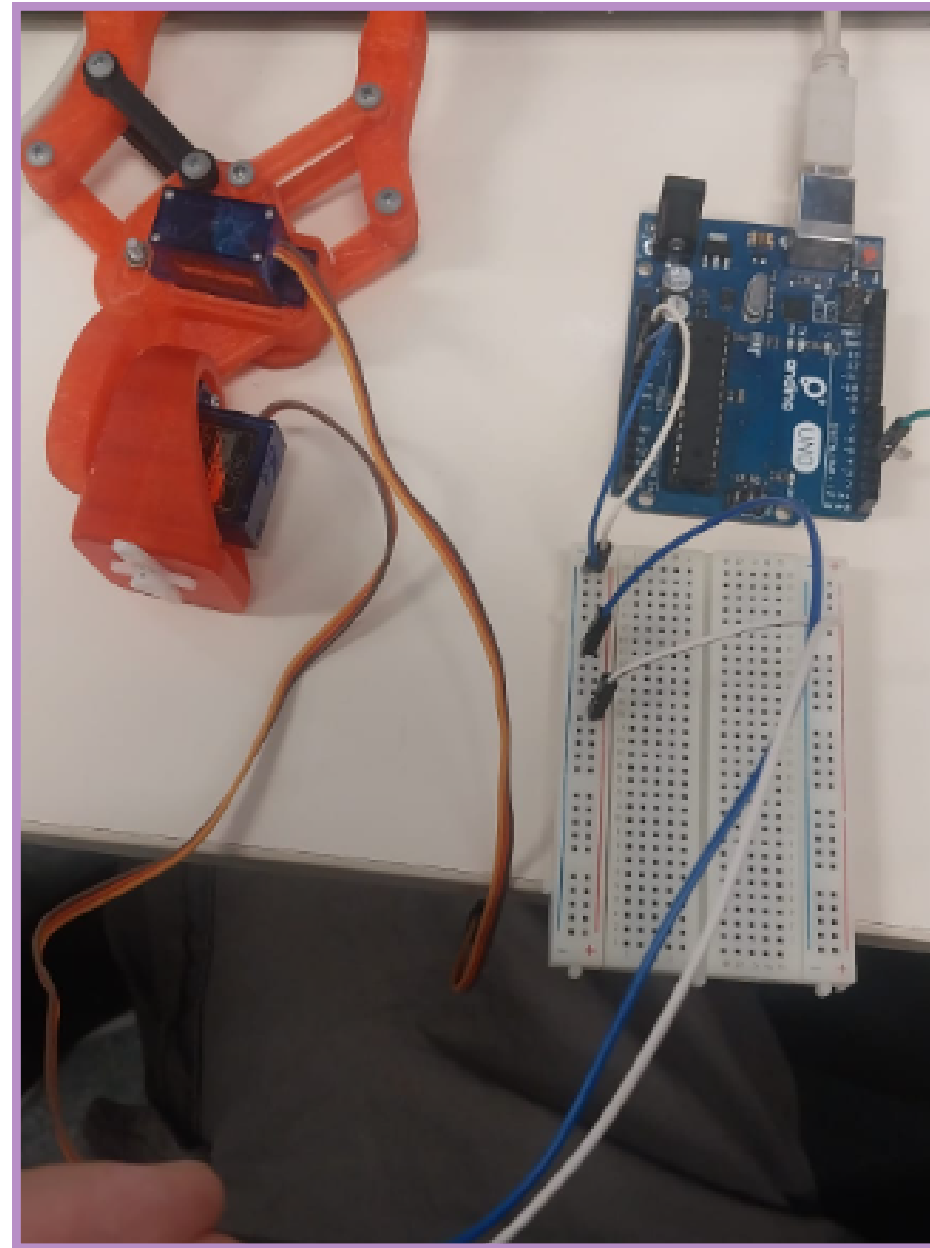
Armado del servobrazo

En esta etapa empezamos con el armado del servobrazo, conectando las distintas partes como la base, el brazo, el antebrazo, y la garra por medio de los servomotores.



Etapa 2

Coneccion del servobrazo
En esta etapa empezamos la coneccion de cada servomotor a la placa arduino, y logramos hacer que se muevan todos.



Etapa 3

Finalizacion del servobrazo
En esta etapa finalizamos todas las conecciones y todo el codigo para lograr que el servobrazo se mueva como le pedimos mediante las señales del joystick.



Errores

¡Consorti
jubilate!

