

Control Remoto de Brazo Robótico

Aquí va la imagen de la cámara

El recuadro negro muestra el video en tiempo real desde el ESP32cam cuando la conexión se establece con éxito

Este texto es un enlace para volver a la página de inicio del proyecto

Volver al inicio

Sensor 1

Esperando conexión...

Sensor 2

Esperando conexión...

Esta Sección muestra información actual de los sensores (valores)

Cuando la se muestra "Esperando conexión..." significa que la interfaz está intentando conectarse al brazo robótico si este mensaje aparece por más de 5 segundos intente reiniciar el brazo y recargar la página

Servo 1

90

ENVIAR

Servo 2

90

ENVIAR

Servo 3

90

ENVIAR

Servo 1 = Base giratoria
Servo 2 = Codo
Servo 3 = Antebrazo
Próximamente botón pinza

También puede utilizar los botones del teclado "A" para reducir el valor en grados del servo 2 "S" para reducir el valor en grados del servo1 "W" para aumentar el valor del servo1 "D" para aumentar el valor en grados del servo2 y Los botones "J" y "K" para bajar y subir el valor del servo3 respectivamente

Para mover el brazo robótico desde la interfaz, primero debe ajustar el ángulo del motor asociado a la articulación que desea mover. Mueva el slider hasta el valor (en grados) deseado y pulse el botón enviar para enviar la solicitud al esp32Cam