# Industrials\_Robot\_Arm\_HTML

تصميم واجهة لتحكم بذراع الروبوت

يوجد بواجهة التحكم 6 محركات ولكل محرك زاوية يتم تحديدها حسب اتجاه المحرك ويتم حفظ البيانات عن طريق زر الحفظ ومن ثم تشغيلها عن طريق زر التشغيل

تم عمل مستطيلين بدرجات الأزرق وايضاً خطوط عامودية ليظهر بشكل متناسق، وتم كتابة 6 محركات بحجم خط معين، ولكل محرك slider خاص به ويوجد له قيمة من 0 إلى 100 ليتم تحديد زاوية المحرك

وتم عمل (Animated Buttons) للحفظ والتشغيل

شكل التصميم:

