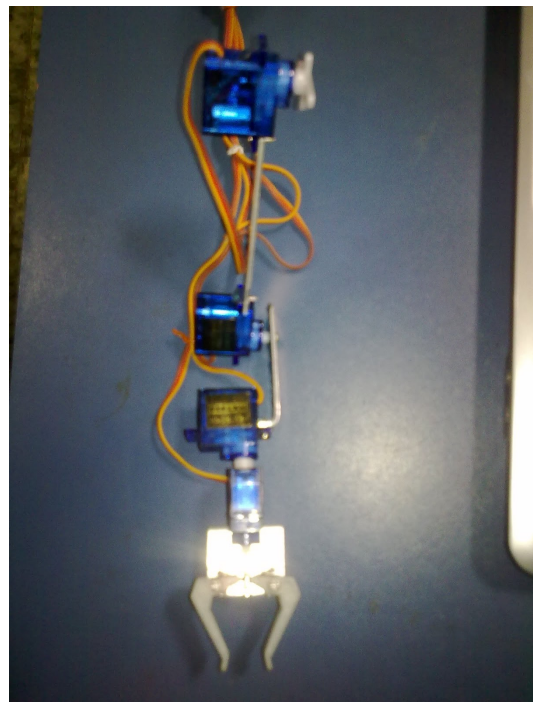


Descrição de projeto

O projeto consiste no controle de um braço mecânico. os componentes que seriam primordiais para a execução são: três servo motores, blue-pill, jumpers e um joy-stick. O controle do braço seria por um joystick. os movimento de cima e baixo seriam controlados pelo eixo x e os movimentos de rotação para direita e esquerda seriam controlados pelo eixo y. na ponta teria um pinça que pode se fechar no pressionamento do analógico e abrir quando pressionado novamente..

Será necessário a utilização de ADCs bem como DACs para a conversão da leitura do sinal do joystick para mapeamento do angulo de rotação dos servo motores.

As extensões do braço serão de acrílico podendo ser impressa em impressoras 3D.



KY-023

