

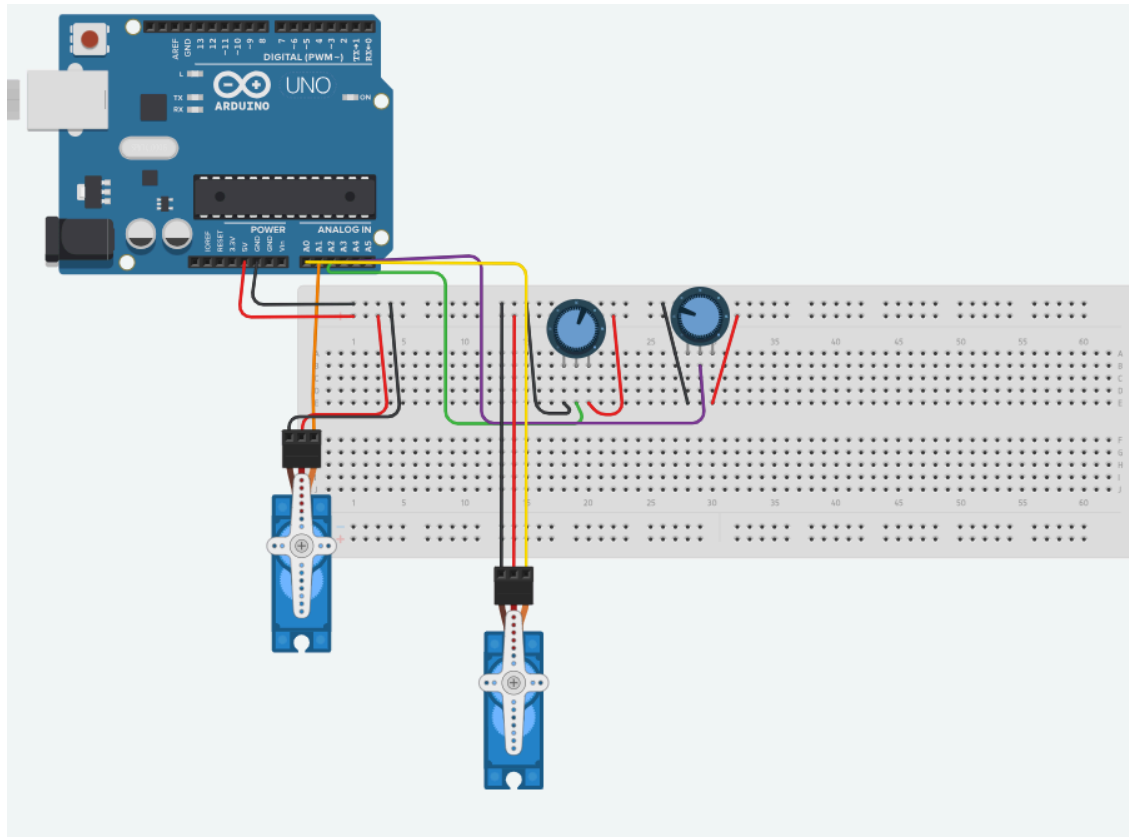
7/11

Busqué información de cada cosa que debíamos usar ya que no sabía cómo utilizar los servomotores y el joystick.

Busque diseños de laberintos para ver cómo le hacíamos una base para que se sostenga y se mueva a la hora de mover el joystick.

14/11

Realice la conexión en tinkercad en una placa de prueba. Agregue 2 servomotores , sus respectivas conexiones al arduino , con 2 potenciómetros .



Hice la realización del código para que se mueva en sus respectivos Ejes guiandome por unos videos , haciendo que utilice Servo.h, Int, pinMode y agregando su respectivo delay.

```
#include <Servo.h> : Importa la librería para controlar servos  
pinMode(VRXpin, INPUT) y pinMode(VRYpin, INPUT): Configuran los pines del joystick como entradas.  
pinMode(XServoPin, OUTPUT) y pinMode(YServoPin, OUTPUT): Configuran los pines de los servos como salidas.
```

21/11

Hice la conexión física una vez que anduvo en la placa de prueba con el Arduino, realice la conexión de claves, servomotores y el joystick.

Pase el código a .ino en la app de Arduino para conectar lo que hice en tinkercad al Arduino y que al leerlo funcione con sus respectivos ejes X e Y.

28/11

Realice los últimos retoques al código ya que no andaban ambos servomotores , giraba uno solo.