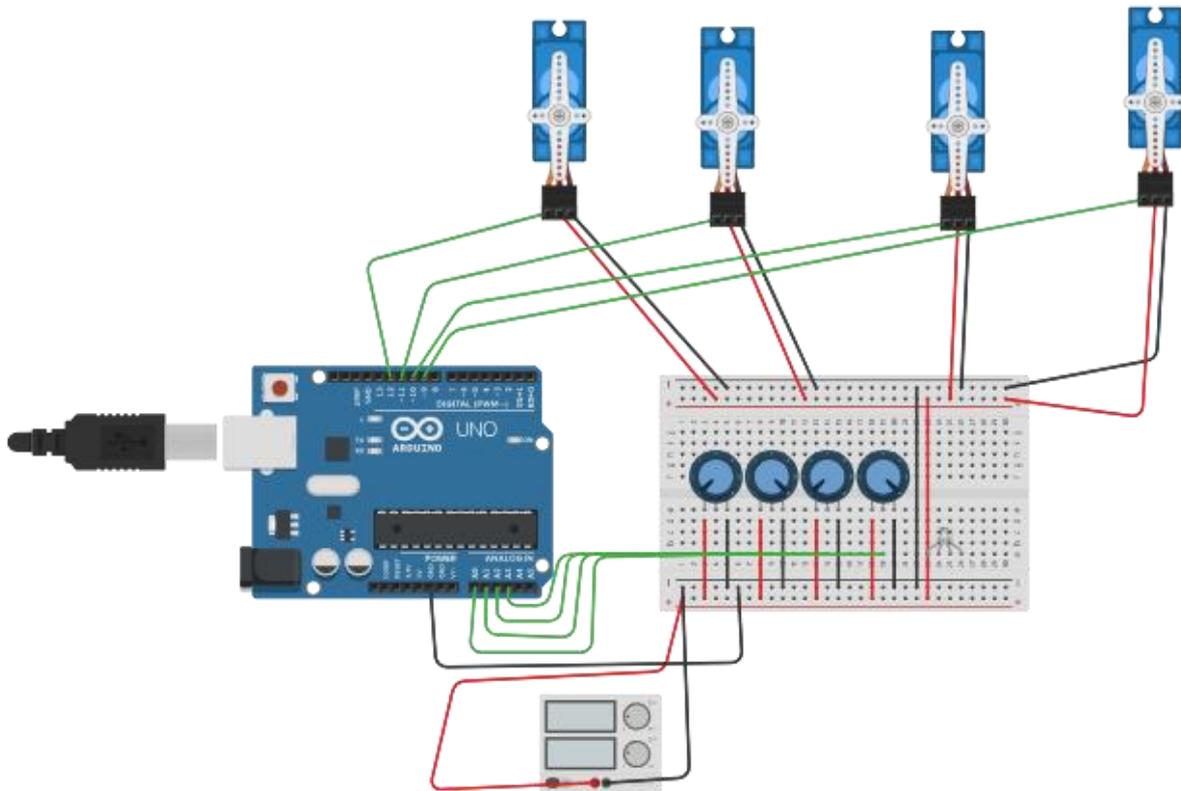


Projecte-4: Braç-Robot-4

Apartir de 4 servos, construeix un braç-Robot.



Video:

<https://www.robotuno.com/proyecto-brazo-robotico-con-arduino/#Componentes-necesarios-para-este-proyecto>

Codi:

```
#include <Servo.h>

Servo Servobase,Servoderecha,Servoizquierda, Servopinza; //Declaramos que queremos controlar un Servo, al cual le
vamos a poner un nombre cualquiera

int potenciometro1 = 0; //El pin análogo donde va conectado el Potenciómetro 1
int potenciometro2 = 1; //El pin análogo donde va conectado el Potenciómetro 2
int potenciometro3 = 2; //El pin análogo donde va conectado el Potenciómetro 3
int potenciometro4 = 3; //El pin análogo donde va conectado el Potenciómetro 4
int val1; //El valor a leer por el puerto análogo
int val2; //El valor a leer por el puerto análogo
int val3; //El valor a leer por el puerto análogo
int val4; //El valor a leer por el puerto análogo

void setup()
{
  Servopinza.attach(12); //El pin al cual conectaremos nuestro Servo PINZA
  Servoderecha.attach(11); //El pin al cual conectaremos nuestro Servo DERECHA
  Servoizquierda.attach(10); //El pin al cual conectaremos nuestro Servo IZQUIERDA
  Servobase.attach(9); //El pin al cual conectaremos nuestro Servo BASE
}
```

```
void loop()
```

```
{
```

```
val1= analogRead(potenciometro1); //Aquí le decimos que lea el valor del potenciómetro, valor el cual oscila entre 0 y 1023  
val1= map(val1, 0 ,1023, 0, 180); //Traduce la lectura análoga (0, 1023) a grados (0°, 180°)  
Servopinza.write(val1); //Mueve el Servo según la lectura análoga  
delay(15);
```

```
//////////
```

```
val2= analogRead(potenciometro2); //Aquí le decimos que lea el valor del potenciómetro, valor el cual oscila entre 0 y 1023  
val2= map(val2, 0 ,1023, 0, 180); //Traduce la lectura análoga (0, 1023) a grados (0°, 180°)  
Servoderecha.write(val2); //Mueve el Servo según la lectura análoga  
delay(15);
```

```
//////////
```

```
val3= analogRead(potenciometro3); //Aquí le decimos que lea el valor del potenciómetro, valor el cual oscila entre 0 y 1023  
val3= map(val3, 0 ,1023, 0, 180); //Traduce la lectura análoga (0, 1023) a grados (0°, 180°)  
Servoizquierda.write(val3); //Mueve el Servo según la lectura análoga  
delay(15);
```

```
//////////
```

```
val4 = analogRead(potenciometro4); //Aquí le decimos que lea el valor del potenciómetro, valor el cual oscila entre 0 y 1023  
val4 = map(val4, 0 ,1023, 0, 180); //Traduce la lectura análoga (0, 1023) a grados (0°, 180°)  
Servobase.write(val4); //Mueve el Servo según la lectura análoga  
delay(15);
```

```
}
```

1. **Introducció/Objectius**
2. **Components/Materials**
3. **Anàlisi-funcionament:**
4. **Anàlisi-Codi:**
5. **Canvis-realitzats:**
6. **Experimentacions:**
7. **Simulació-Tinkercad**
8. **Fotos/Videos**
9. **Aplicacions:**
- 10+. **Problemes/Conclusions:**