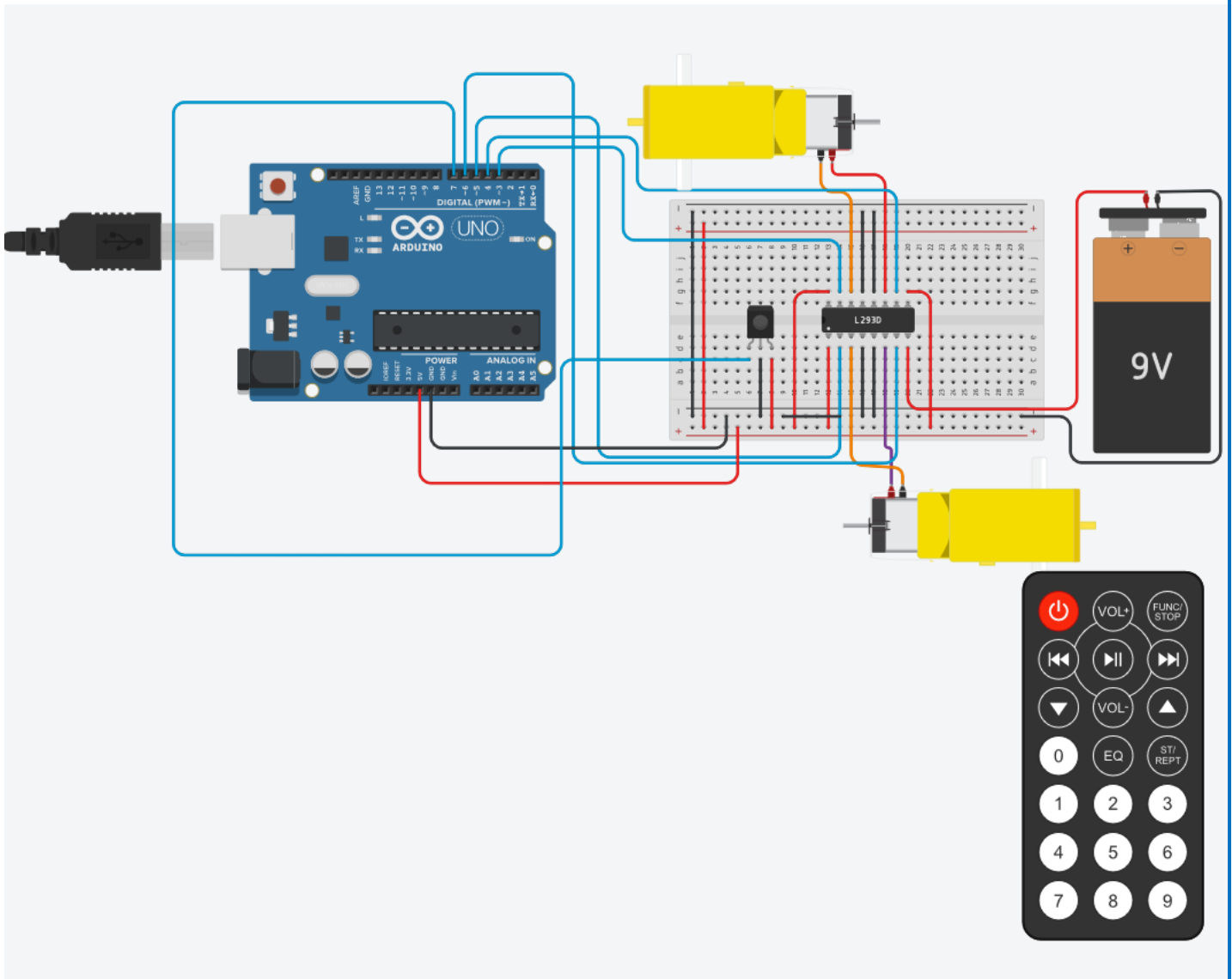


Projecte-1: Control-Remot-1

Controla un cotxe/grua/porta corredissa, amb control remot d'infraroigs.



```
#include <IRremote.h>
#define Power 0xFD00FF
#define Down 0xFD10EF
#define Derecha 0xFD609F
#define Izquierda 0xFD20DF
int SENSOR=7;
IRrecv irrecv(SENSOR);
decode_results codigo;
int Reverza1=3;
int Adelante1=4;
int Reverza2=5;
int Adelante2=6;
void setup()
{
  Serial.begin(9600);           // inicializa comunicacion serie a 9600 bps
  irrecv.enableIRIn();
  pinMode(Reverza1, OUTPUT);
  pinMode(Adelante1, OUTPUT);
  pinMode(Adelante2, OUTPUT);
  pinMode(Reverza2, OUTPUT);
}
void loop()
{
  if (irrecv.decode(&codigo)) {
    Serial.println(codigo.value, HEX);
    if (codigo.value == Power){
      digitalWrite(Adelante1, !digitalRead(Adelante1));
      digitalWrite(Adelante2, !digitalRead(Adelante2));
      irrecv.resume();
    }
    if (codigo.value == Down){
      digitalWrite(Reverza1, !digitalRead(Reverza1));
      digitalWrite(Reverza2, !digitalRead(Reverza2));
      irrecv.resume();
    }
    if (codigo.value == Derecha){
      digitalWrite(Adelante1, !digitalRead(Adelante1));
      irrecv.resume();
    }
    if (codigo.value == Izquierda){
      digitalWrite(Adelante2, !digitalRead(Adelante2));
      irrecv.resume();
    }
  }
  delay (100);
}
```

- 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:**