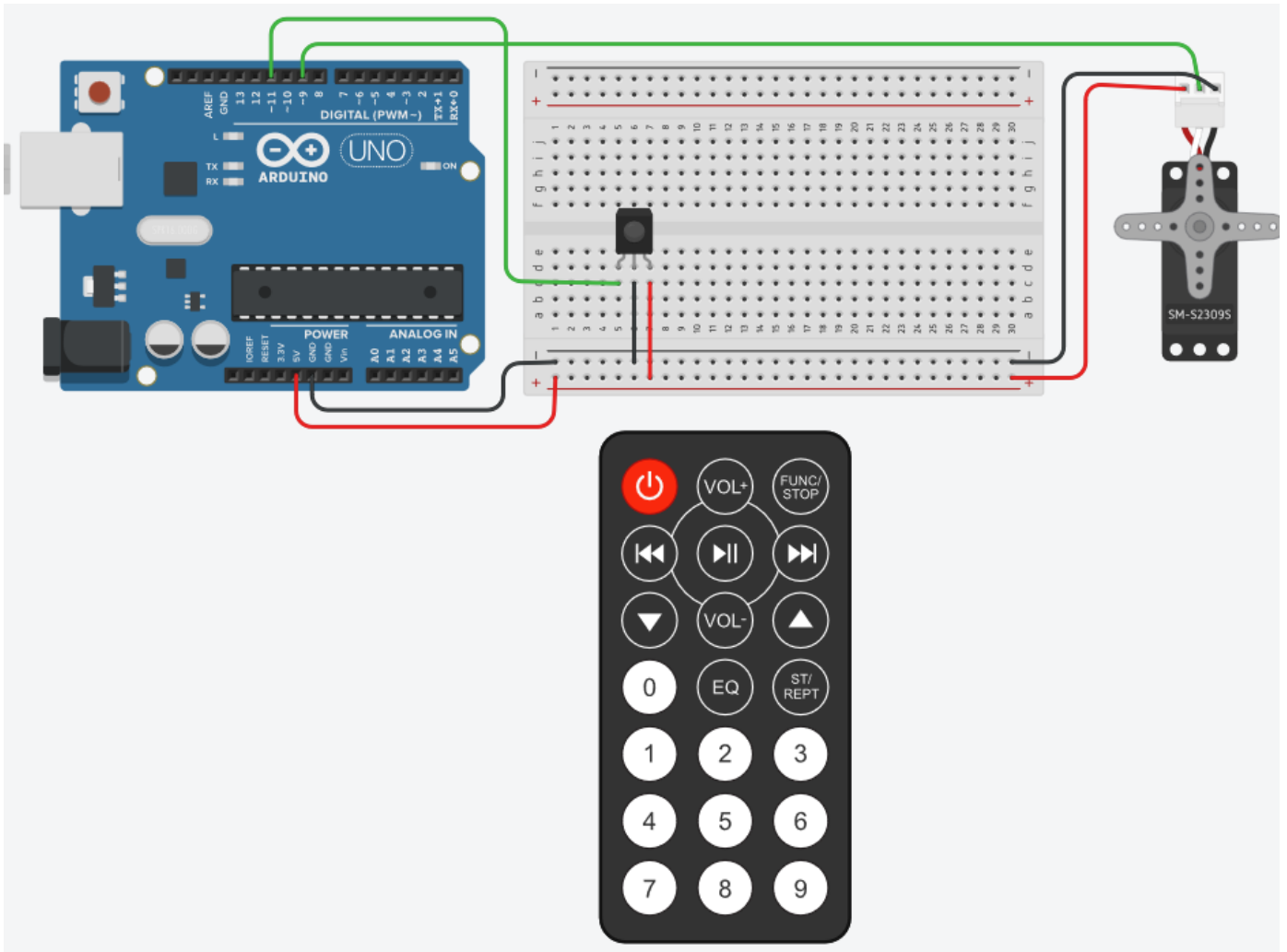


Projecte-0: Control-Remot-0



```
#include <Servo.h>
#include <IRremote.h>

int RECV_PIN = 11;
IRrecv irrecv(RECV_PIN);
decode_results results;

Servo myservo;

void setup(){
  Serial.begin(9600);
  irrecv.enableIRIn();
}
void loop(){
  if (irrecv.decode(&results))
  {
    switch (results.value)
    {
      case 0x10:
        myservo.attach(9);
        Serial.println("Start");
        break;
      case 0x810:
        myservo.write(360);
        Serial.println("Endavant");
        break;
      case 0x410:
        myservo.write(-360);
        Serial.println("Endarrera");
        break;
      case 0xC10:
        myservo.write(90);
        Serial.println("Stop");
        break;
      default:
        Serial.print("Codi desconegut: 0x");
        Serial.println(results.value, HEX);
        break;
    }
    irrecv.resume();
  }
}
```

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: