

Programando el dedo índice de la mano robótica

Este ejemplo contiene código básico necesario para mover programar la HackerHAND.

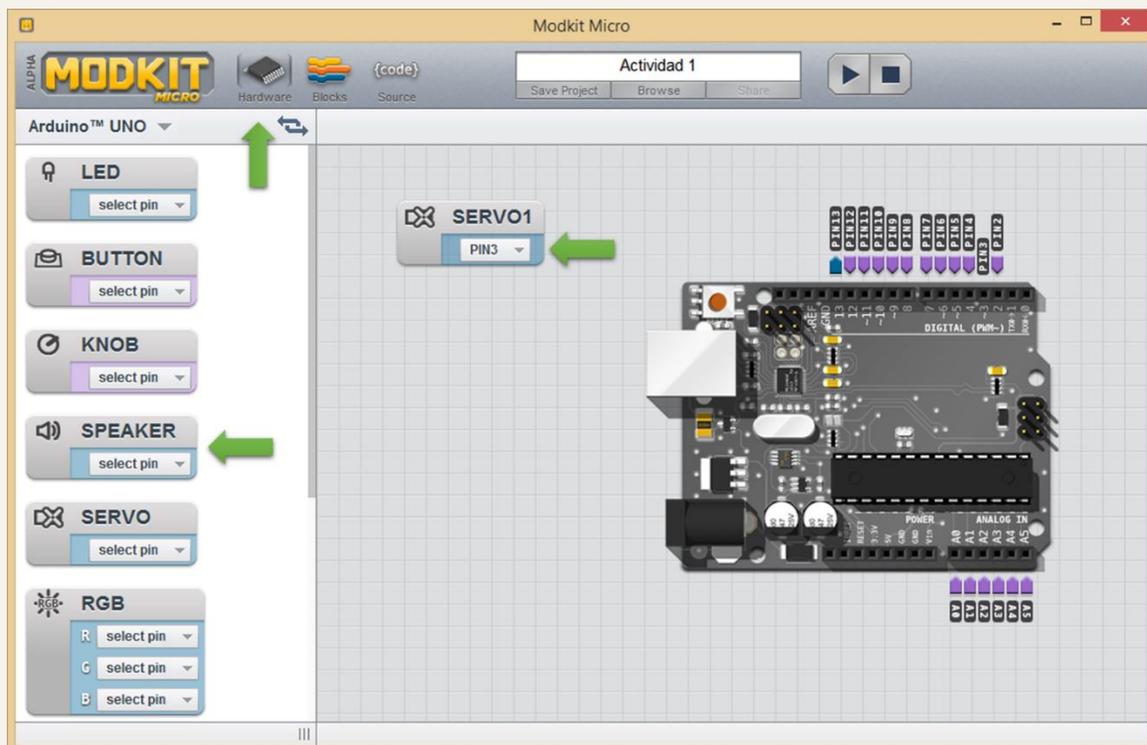
Hardware requerido

Kit robótico HackerHAND

Programa

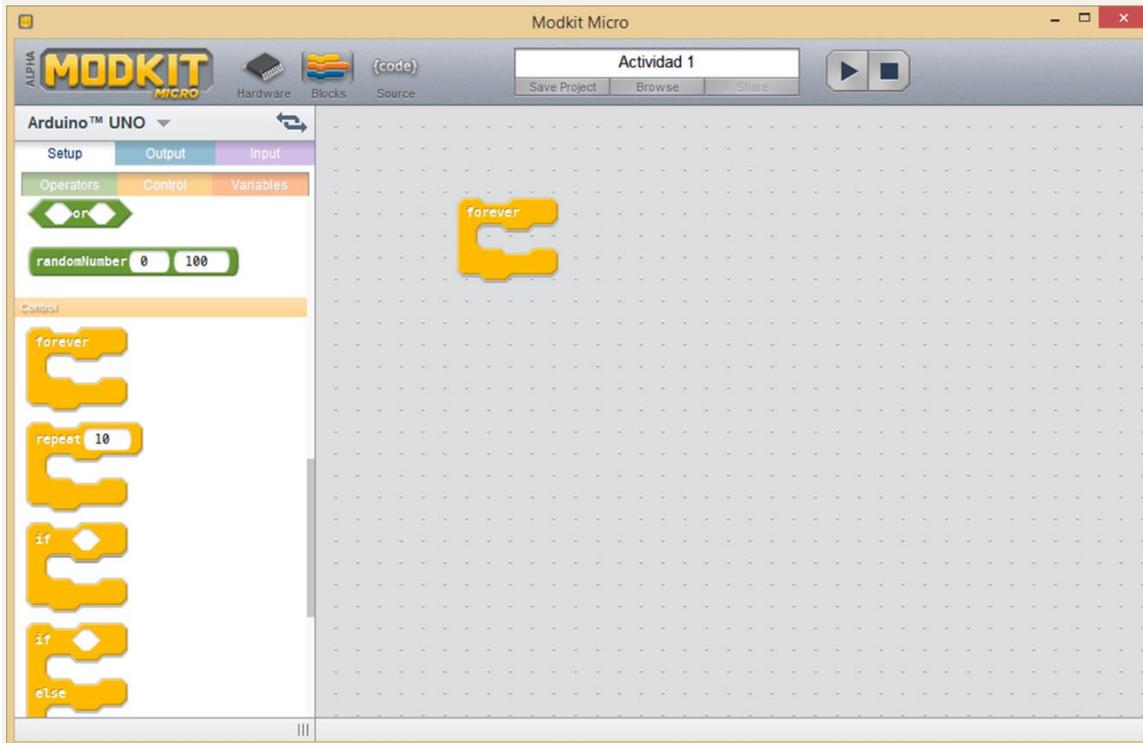
Este programa muestra las instrucciones necesarias para mover un dedo de la mano robótica.

1. En la sección Hardware de ModKit, arrastra un bloque SERVO y deposítalo en la ventana principal. En el bloque *SERVO1* selecciona el pin 3, que corresponde al dedo índice.



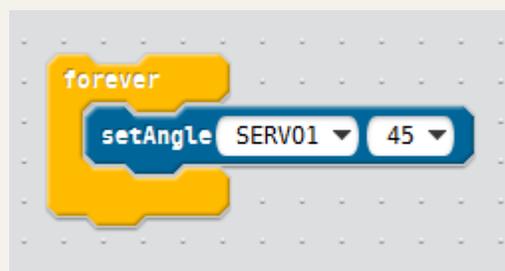
2. En la sección “Blocks”, arrastra el bloque “forever”.

El bloque **forever** tiene por objetivo ejecutar indefinidamente los bloques de código que contiene.



3. Arrastra el bloque “setAngle” dentro del bloque “forever”, tal como se muestra a continuación. Fíjate que está seleccionado el motor “SERVO1” y asigna un ángulo es de 45°.

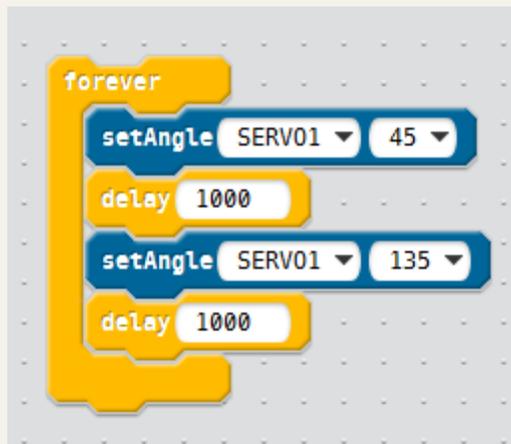
Nota: No es conveniente llevar a los servos al límite. Recomendamos no sobrepasar un ángulo mínimo de 20° y un ángulo máximo de 160°.



4. Arrastra un bloque “delay”.

Esta instrucción detiene la ejecución del programa por 1000 milisegundos y permite que el servo se posicione en el ángulo indicado, antes de continuar ejecutando el programa.

5. Agrega un nuevo bloque setAngle y delay. Asigna un ángulo es de 45°. Tu programa se ve así:



Ejecución del programa

1. Presiona el botón . Se compilará el programa y se cargará al controlador arduino. En unos segundos verás cómo se mueve el dedo índice de tu HackerHAND.