

BRACCETTO MECCANICO

---- Manuale di istruzioni ----

ALIMENTARE IL DISPOSITIVO:

- 1) Collegare Alimentatore 12V
- 2) Accendere l'interruttore

PER VISUALIZZARE I MESSAGGI SULLA CONSOLLE (OPZIONALE):

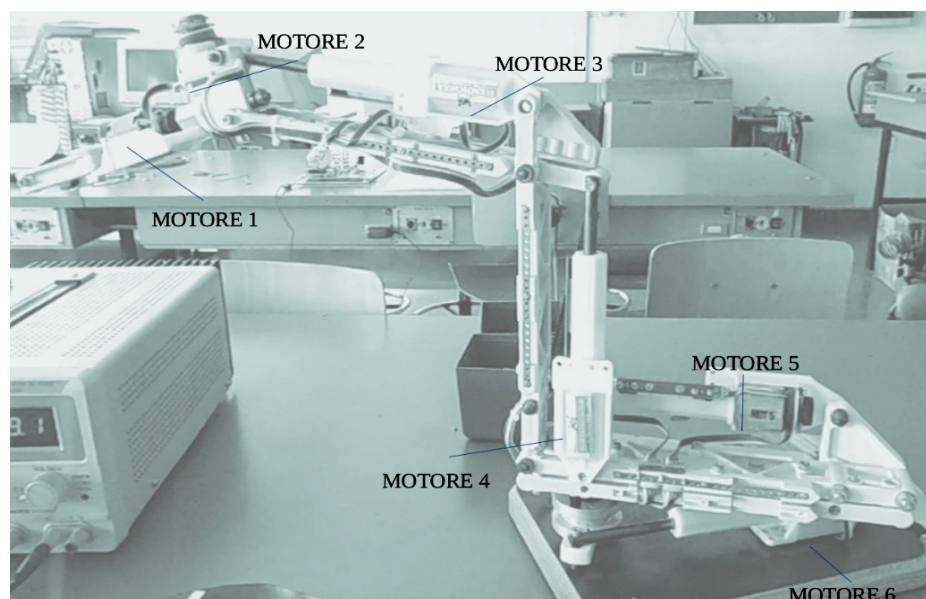
- 3) Collegare Arduino Nano a un Computer con un cavo mini-USB
- 4) Aprire Arduino-IDE sul computer
- 5) Controllare che abbia riconosciuto la porta USB (Strumenti → Porta → Selezionare Porta)
- 6) Aprire Monitor Seriale (Strumenti → Monitor seriale)

PER MUOVERE IL BRACCETTO MECCANICO:



- 7) Premere i tasti da 0 a 11 per muovere il braccetto

- 0-1: Motore 6
- 2-3: Motore 5
- 4-5: Motore 4
- 6-7: Motore 3
- 8-9: Motore 2
- 10-11: Motore 1



SI ACCENDERANNO DEI LED:

- LED Verde Rotazione Oraria (+) (Tasti 0-2-4-6-8-10)
- LED Rosso Rotazione Antioraria (-) (Tasti 1-3-5-7-9-11)

PER REGISTRARE UNA POSIZIONE:

(Si possono registrare fino a 12 posizioni)

- 8) Premere il tasto R (Registra)
- 9) Premere il tasto P (Posizione)
- 10) Premere un tasto da 0 a 11

PER RIPETERE UNA POSIZIONE:

- 11) Premere il tasto P (Posizione)
- 12) Premere un tasto da 0 a 11
(Scegliendo una posizione precedentemente registrata)

PER REGISTRARE UN MOVIMENTO:

(Si possono registrare fino a 12 movimenti)

- 13) Premere il tasto R (Registra)
- 14) Premere il tasto M (Movimento)
- 15) Premere in sequenza dei tasti da 0 a 11 in base alle posizioni che si vuole far ripetere (Max 10 posizioni)
- 16) Premere di nuovo il tasto R (Registra)
- 17) Premere un tasto da 0 a 11 che memorizzerà il movimento

PER RIPETERE UN MOVIMENTO:

- 11) Premere il tasto M (Movimento)
- 12) Premere un tasto da 0 a 11
(Scegliere un movimento tra quelli precedentemente registrati)

NOTA:

Su Arduino Nano rimangono liberi dei piedini se si volessero gestire le posizioni e i movimenti registrati in base a risposte di sensori esterni per aggiungere delle funzionalità al Braccetto Meccanico (Modificando il programma ovviamente)