

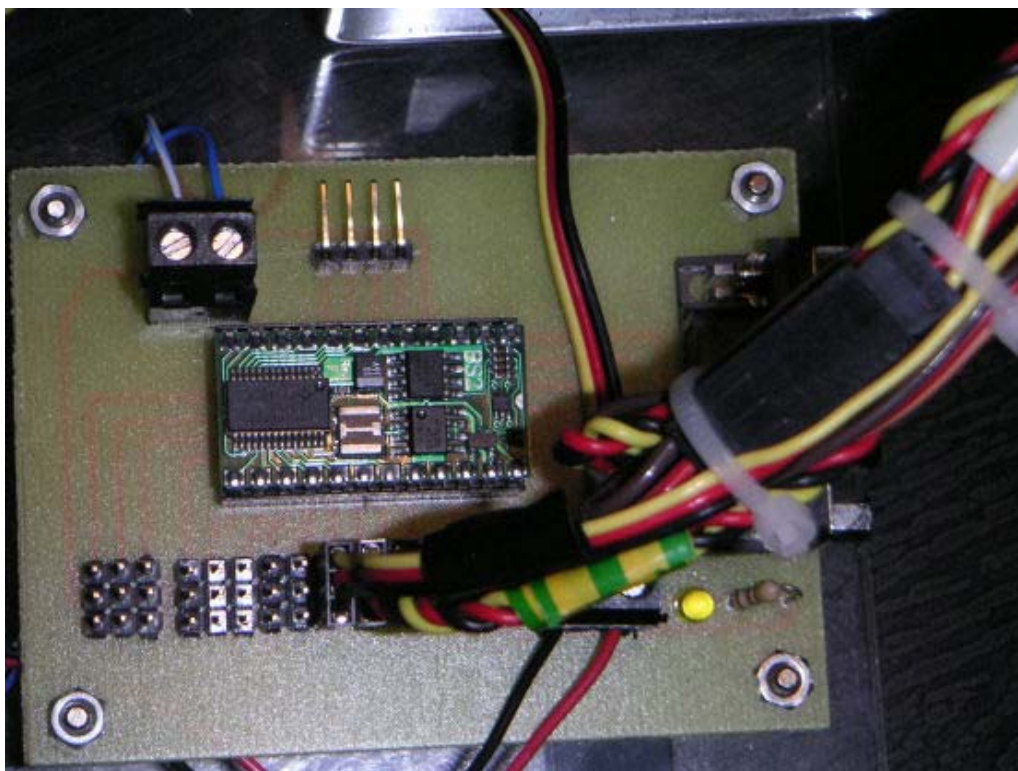
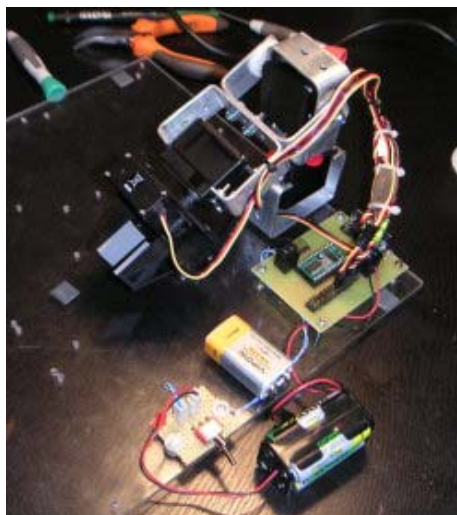
Brazo robot con 4 servos

El brazo consta de 4 servos controlados con una Basic Stamp II. La placa de circuito impreso esta adaptada para controlar 12 servos y 10 entradas.

Los servos son de 2,8 Kg y uno de 6 kg que es donde reside toda la fuerza para levantar objetos. De momento la alimentacion es una pila de 9 voltios para alimentar el BS-II y cuatro pilas recargables de 1,2v para alimentar los servos.

La placa de circuito impreso tiene una salida rs232 para comunicar la BS-II con el pc.

Un codigo sencillo es el que detallo más abajo: es un movimiento que levanta un objeto y lo levanta de un lado a otro.

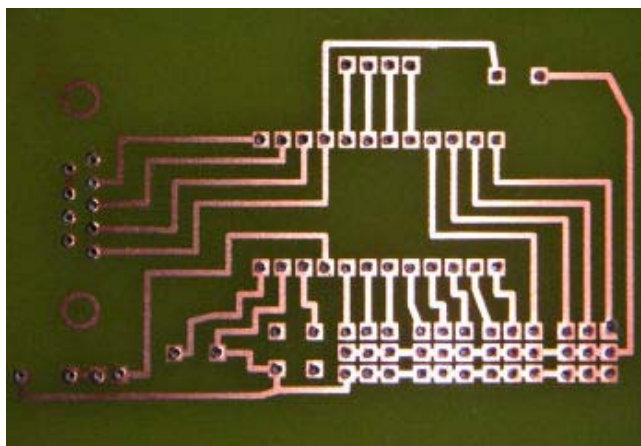


Este es el codigo ejemplo:

```
' {$STAMP BS2}
' {$PBASIC 2.5}

x VAR Word
OUTPUT 1

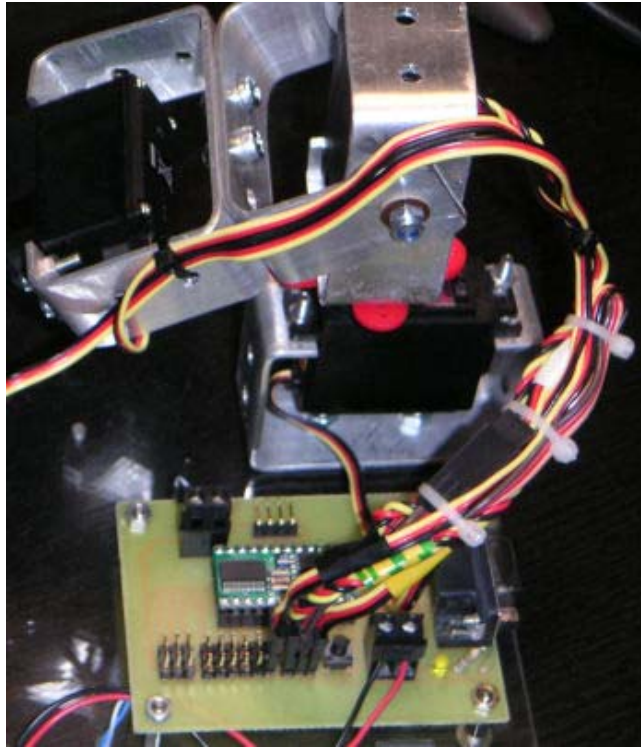
inicio:
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 13,640
  PAUSE 10
NEXT
PAUSE 500
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 15,350
  PAUSE 10
NEXT
PAUSE 500
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 14,550
  PAUSE 10
NEXT
PAUSE 500
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 12,1200
```



```

PULSOUT 13,1200
PAUSE 10
NEXT
PAUSE 500
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 15,350
  PAUSE 10
NEXT
PAUSE 500
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 14,747
  PAUSE 10
NEXT
PAUSE 500
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 13,800
  PAUSE 10
NEXT
PAUSE 500
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 12,1075
  PAUSE 10
NEXT
PAUSE 500
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 13,1150
  PAUSE 10
NEXT
PAUSE 500
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 14,550
  PAUSE 10
NEXT
PAUSE 500
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 13,640
  PAUSE 10
NEXT
PAUSE 500
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 12,640
  PAUSE 10
NEXT
PAUSE 500
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 12,1075
  PAUSE 10
NEXT
PAUSE 500
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 13,1200
  PAUSE 10
NEXT
PAUSE 500
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 14,747
  PAUSE 10
NEXT
PAUSE 500
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 13,640
  PAUSE 10
NEXT
PAUSE 500
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 12,640
  PAUSE 10
NEXT
PAUSE 500
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 13,1200
  PAUSE 10
NEXT
PAUSE 500
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 14,550
  PAUSE 10
NEXT
PAUSE 500
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 12,640
  PAUSE 10
NEXT
PAUSE 500
FOR x = 1 TO 100
  PULSOUT 13,640
  PAUSE 10
NEXT
GOTO inicio

```



Estoy trabajando para diseñar un código que con pulsadores realice varios movimientos , uno con cada

pulsador (*proximamente*).

□

Palabras claves: Brazo, robot, servo, pulsout

Cualquier nombre de productos o marcas registradas que puedan aparecer en este sitio web, aparecen con fines de identificación y están registradas por sus respectivas compañías. 'BASIC Stamp' es una marca registrada de Parallax, Inc. [Aviso legal](#)