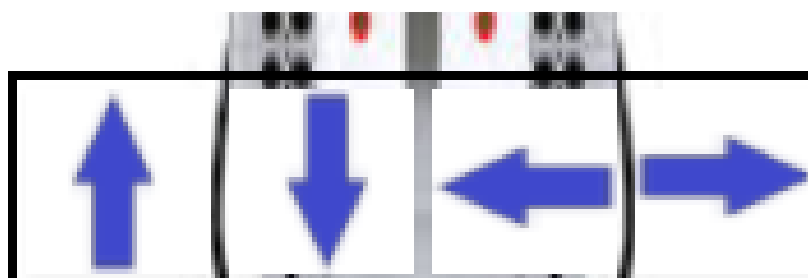
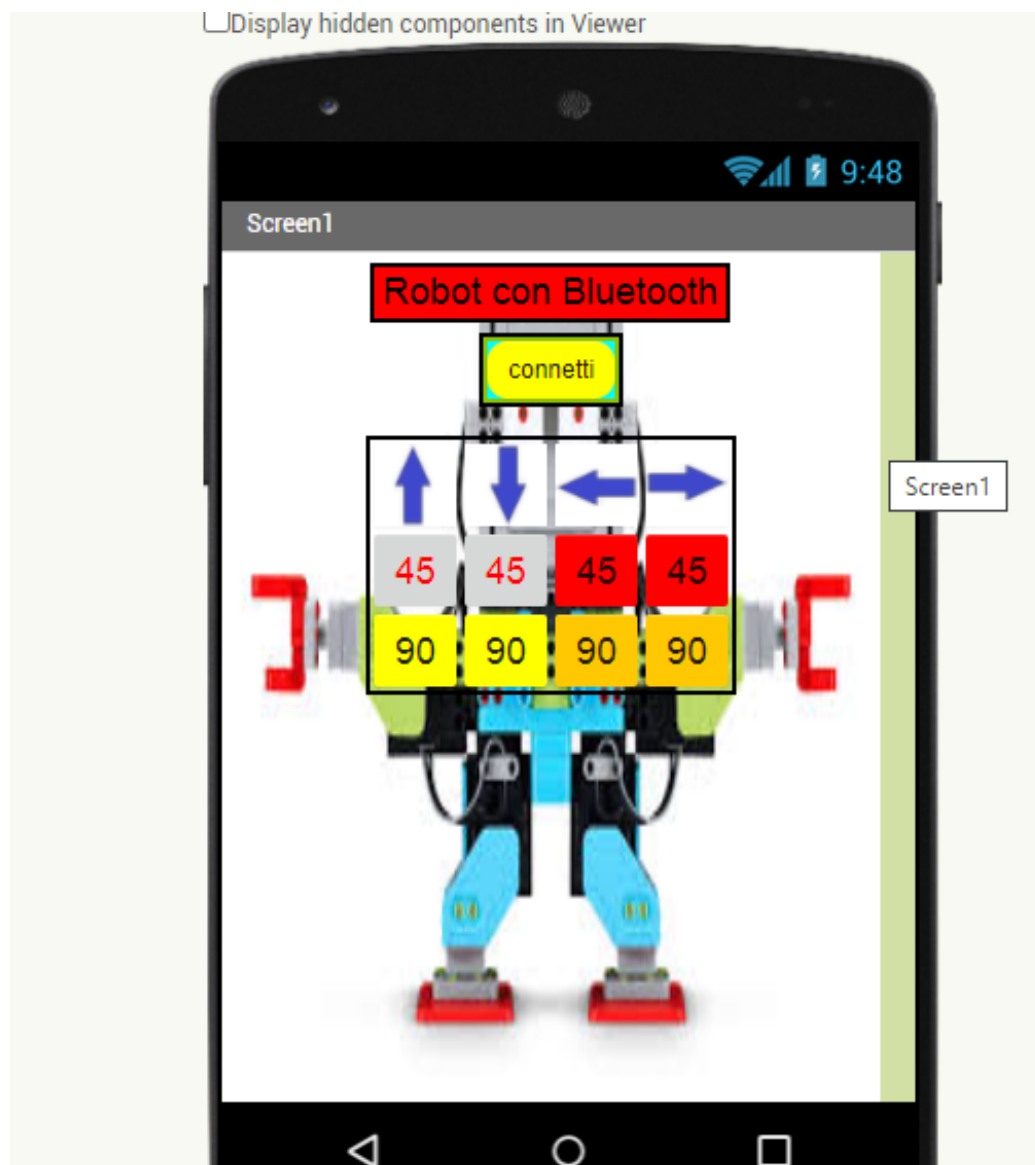


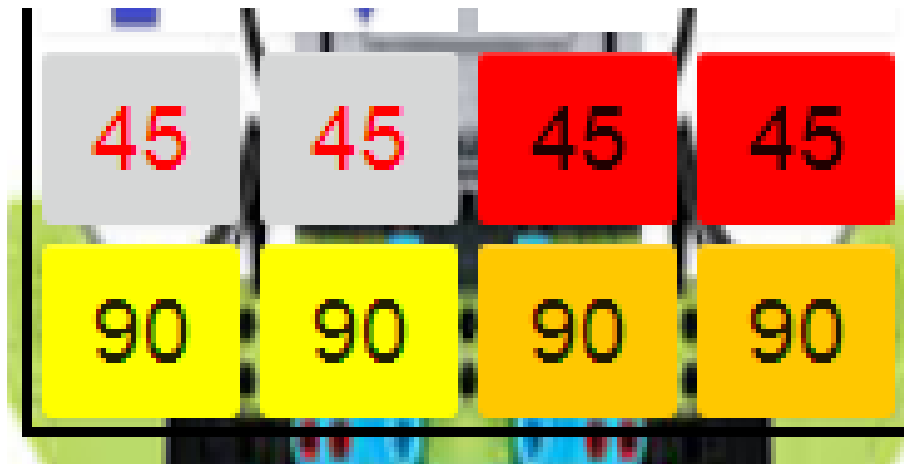
Un semplice braccio robotico con la scheda Arduino

Il braccio robotico viene mosso da due servomotori: uno per il movimento orizzontale e l'altro per il movimento verticale



Button2 Verticale verso l'alto; carattere e	Button3 Verticale verso il basso; carattere f	Button10 Orizzontale sinistra; carattere m	Button11 Orizzontale destra; carattere n
--	--	---	---

Button 4 45° verso l'alto; carattere a	Button 5 45° verso il basso; carattere b	Button 8 45° verso destra; carattere g	Button 9 45° verso sinistra; carattere h
--	--	--	--



Button 6 90° verso l'alto; carattere c	Button 7 90° verso il basso; carattere d	Button 14 90° verso destra; carattere t	Button 15 90° verso sinistra; carattere l
--	--	---	---

```

initialize global receive to "0.0"

when ListPicker1.BeforePicking
do
  set ListPicker1.Elements to BluetoothClient1.AddressesAndNames

when ListPicker1.AfterPicking
do
  set ListPicker1.Selection to call BluetoothClient1.Connect
                                address ListPicker1.Selection
  set Label1.Text to "connesso"

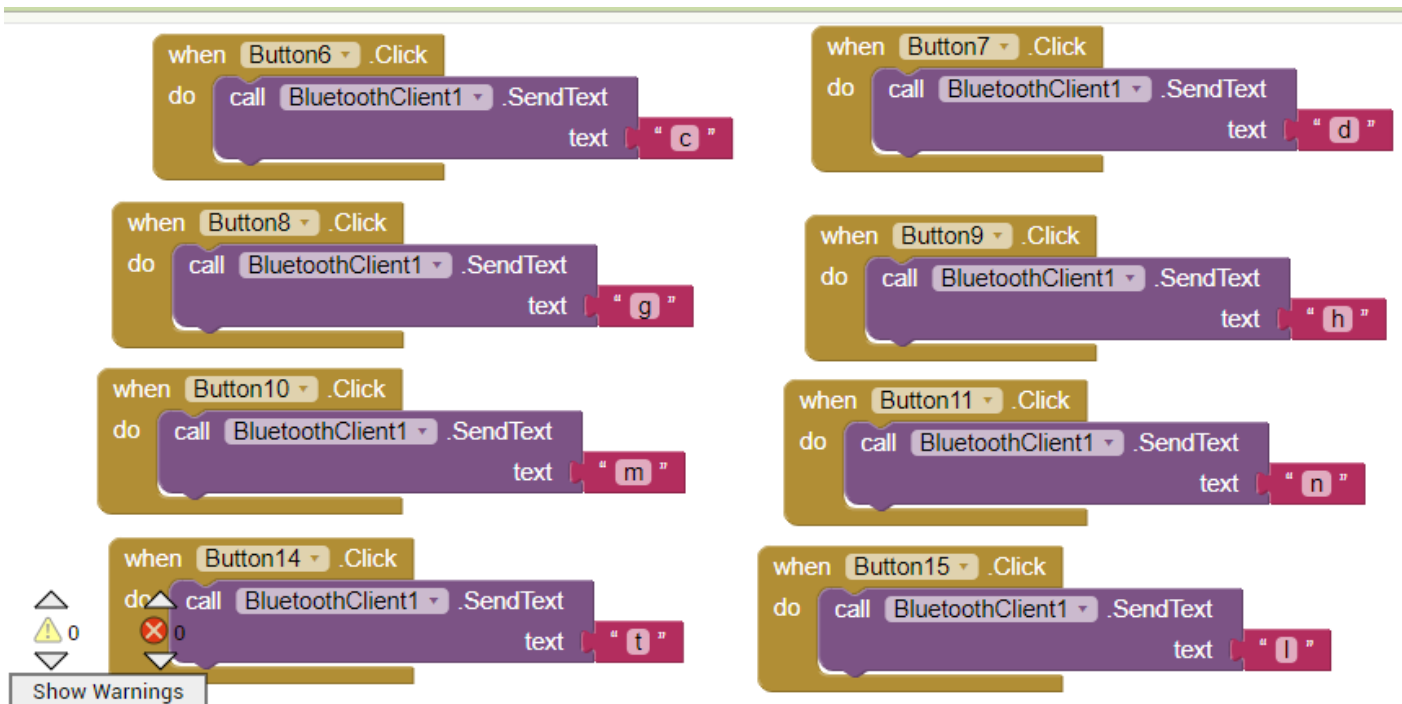
when Button2.Click
do
  call BluetoothClient1.SendText
                                text "e"

when Button3.Click
do
  call BluetoothClient1.SendText
                                text "f"

when Button5.Click
do
  call BluetoothClient1.SendText
                                text "b"

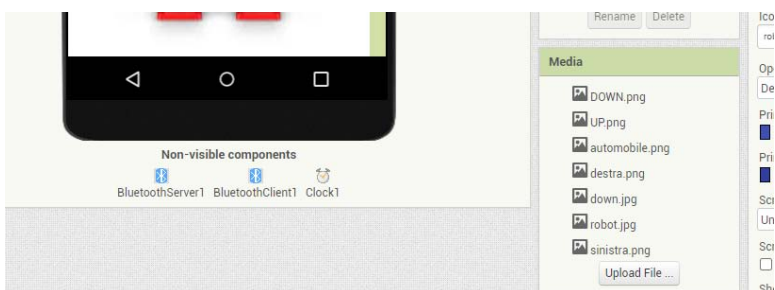
when Button4.Click
do
  call BluetoothClient1.SendText
                                text "a"
  
```

Send text to the connected Bluetooth device.



Ad ogni interruttore è associato un carattere che viene letto attraverso la seriale della scheda Arduino

La schermata ha come sfondo una foto caricata



Tra le foto caricate ci sono anche quelle relative agli interruttori.

Codice Arduino:

```
#include<Servo.h>
Servo servods;//destra-sinistra
Servo servoud;//up-down
void setup() {
    servods.attach(9);
    servoud.attach(10);
    Serial.begin(9600);
}
void loop() {
    char lettura=Serial.read();
    switch(lettura){
        case 'e':
            servoud.write(180);
            break;
        case 'f':
            servoud.write(-180);
            break;
        case 'm':
            servods.write(180);
            break;
        case 'n':
            servods.write(-180);
            break;
        case 'a':
            servoud.write(45);
            break;

        case 'b':
            servoud.write(-45);
            break;
        case 'g':
            servods.write(45);
            break;
        case 'h':
            servods.write(-45);
            break;
        case 'c':
            servoud.write(90);
            break;
        case 'd':
            servoud.write(-90);
            break;
        case 't':
            servods.write(90);
            break;
        case 'l':
            servods.write(-90);
            break;
    }
}
```
