

Alimentador de mascotas

Los links de donde se toma la idea son [este instructables](#) y [este tutorial de youtube](#)

Del tutorial de youtube no entendía como va el motor pegado al tarro. Entonces mi versión es una fusión de estos dos.

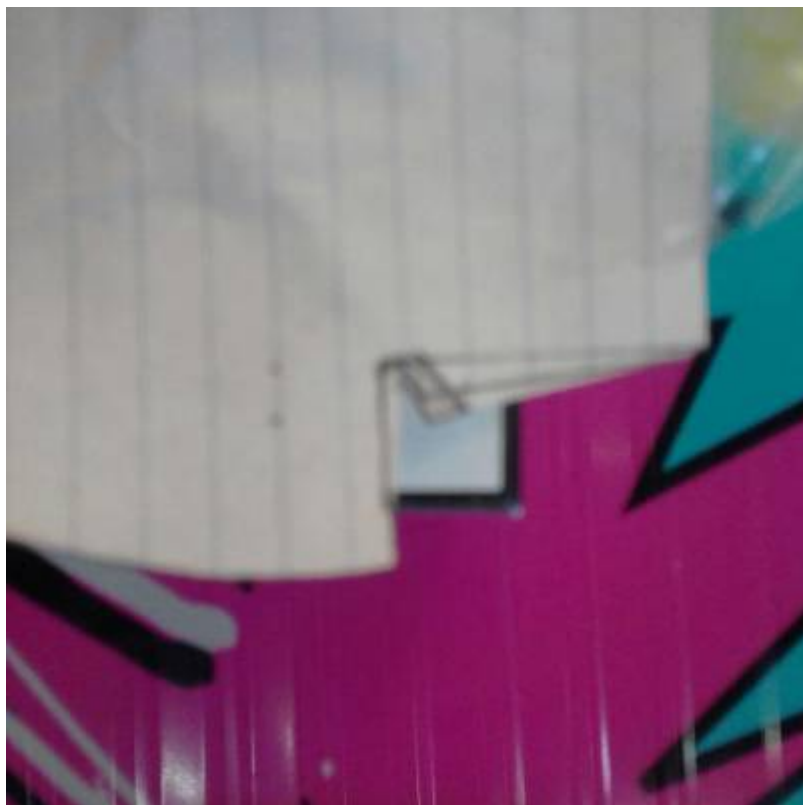


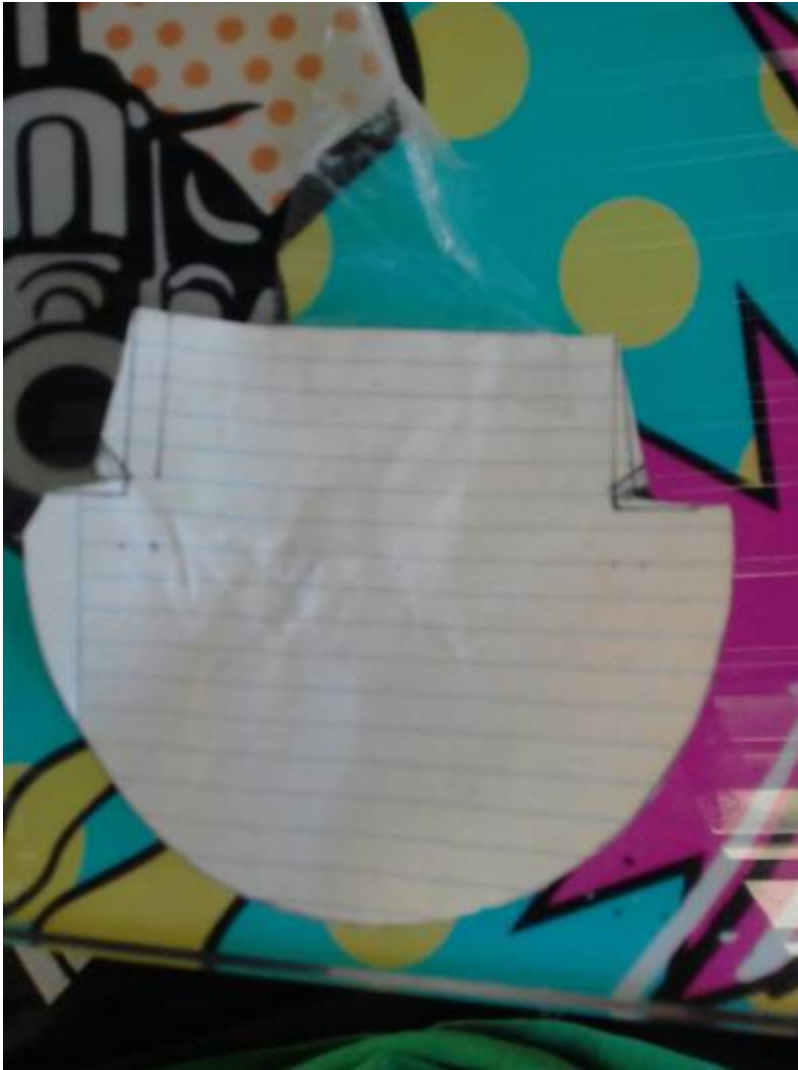
[t_video5165779319787618365.mp4](#)

se debe de conseguir dos tarros donde uno sea mas grande que el otro

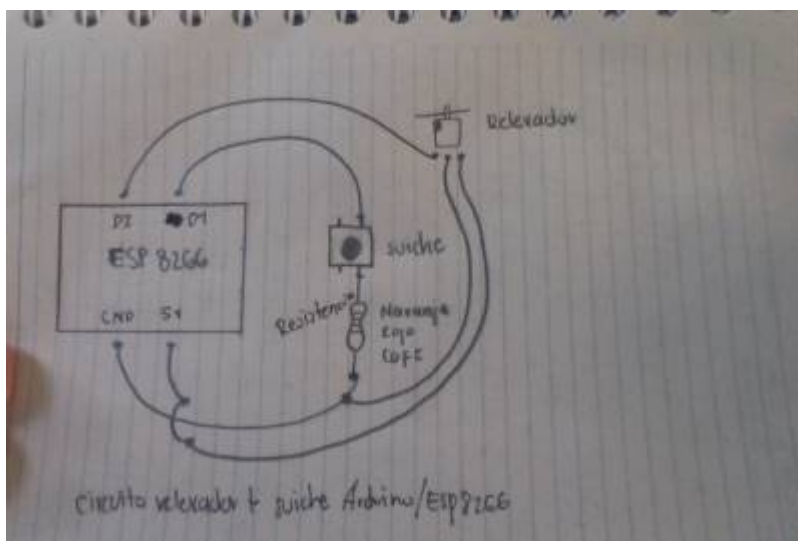


Esta es la plantilla para la boca del tarro.





Código y circuito



código

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

```
Servo servol;  
  
const int buttonPin = D1;  
int ledPin;  
int buttonState = 0;  
  
void setup() {  
  ledPin = LED_BUILTIN;  
  servol.attach(0); // Atacamos el pin D3  
  
  pinMode(ledPin, OUTPUT);  
  pinMode(buttonPin, INPUT);  
}  
  
void loop() {  
  
  buttonState = digitalRead(buttonPin);  
  Serial.println("Estado del pin:" + buttonState);  
  
  // AUTOMATICO  
  /*  
    digitalWrite(ledPin, LOW);  
    servol.write(90); // angulo de 90  
    delay(1000);  
    digitalWrite(ledPin, HIGH);  
    servol.write(0); // angulo de 0  
    delay(500);  
  */  
  
  // con suitche  
  if (buttonState == HIGH) {  
    digitalWrite(ledPin, LOW);  
    servol.write(0); // angulo de 90  
    delay(1000);  
  } else {  
    digitalWrite(ledPin, HIGH);  
    servol.write(90); // angulo de 0  
    delay(200);  
  }  
}
```

From:
<https://wiki.unloquer.org/> -

Permanent link:
https://wiki.unloquer.org/personas/johnny/proyectos/alimentador_de_mascotas

Last update: 2019/06/04 20:31



