

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.

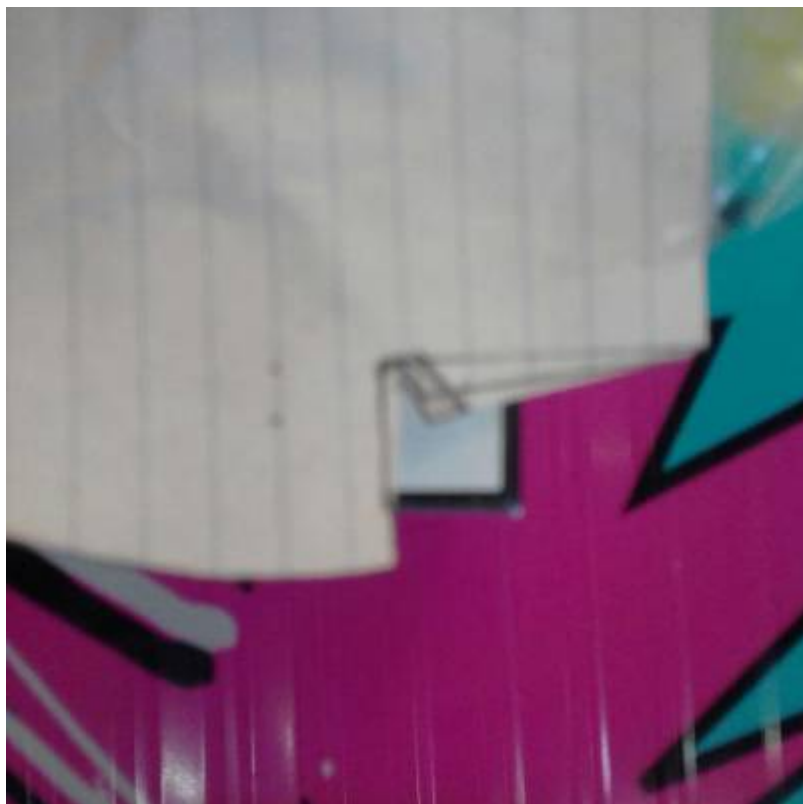


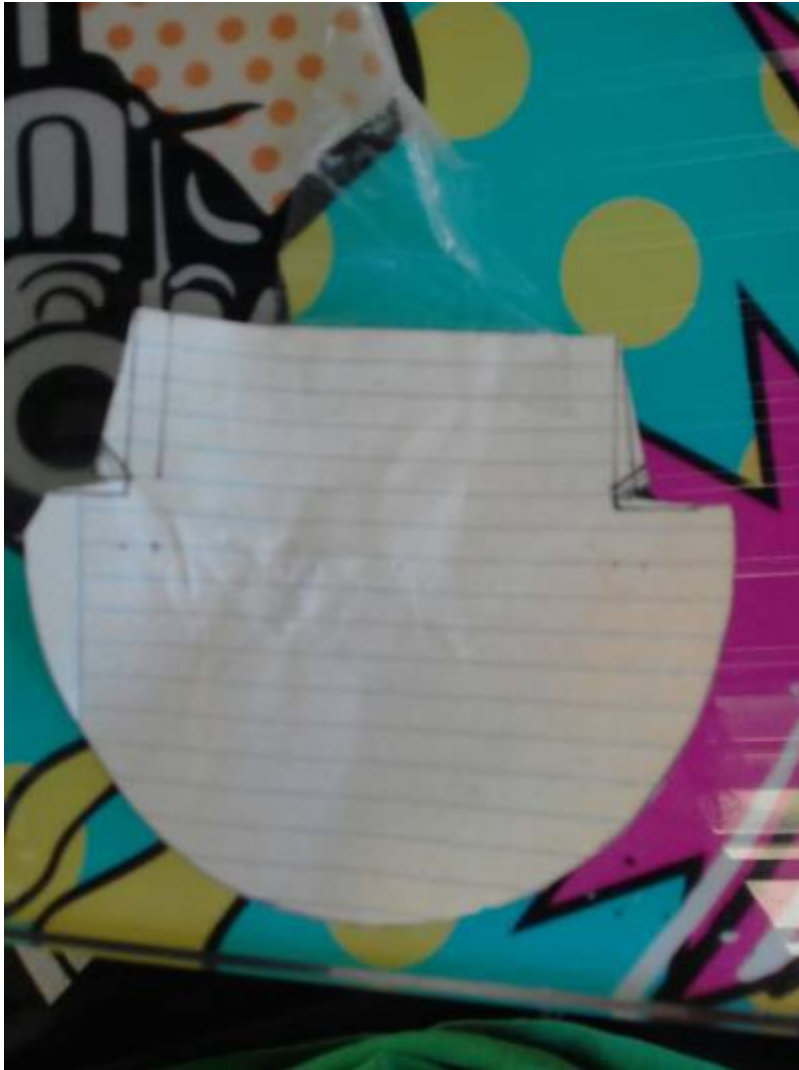
[t_video5165779319787618365.mp4](#)

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

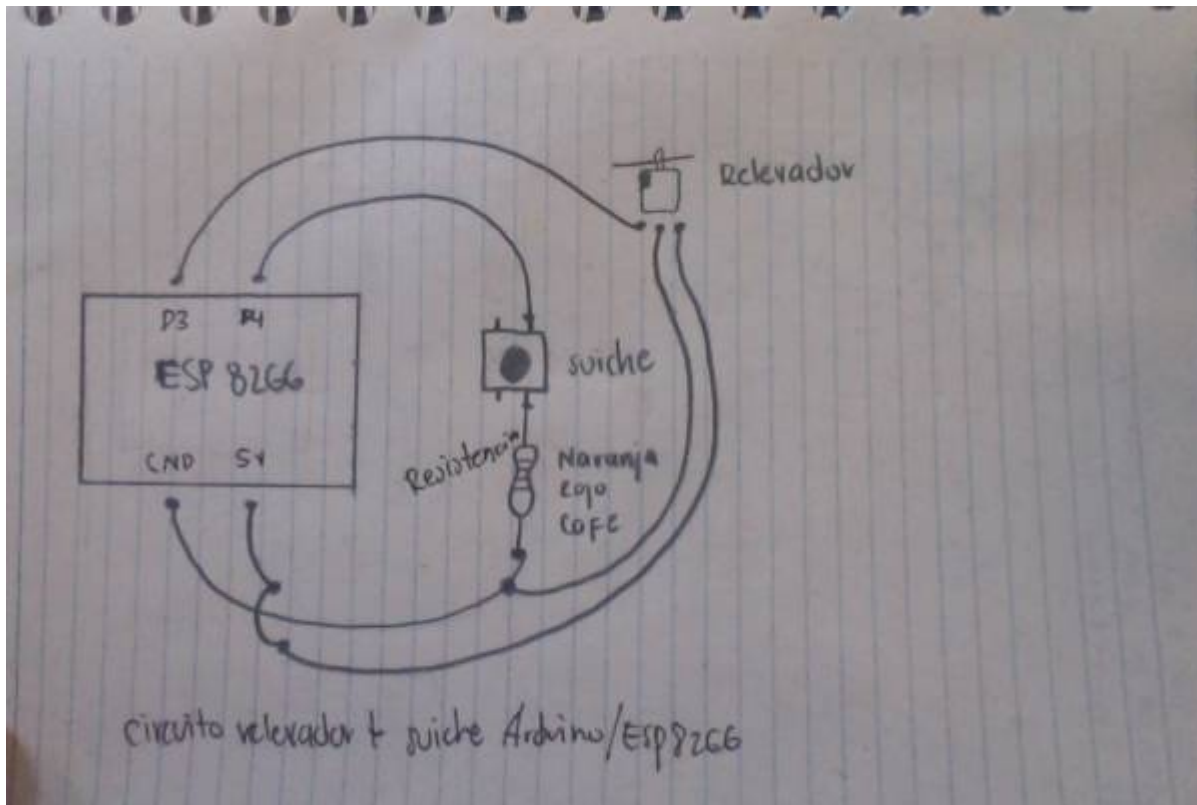


Esta es la plantilla para la boca del tarro.





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);
servo1.write(0); // angulo de 0
delay(500);
*/

// con switch
if (buttonState == HIGH) {
  digitalWrite(ledPin, LOW);
  servo1.write(0); // angulo de 90
  delay(1000);
} else {
  digitalWrite(ledPin, HIGH);
  servo1.write(90); // angulo de 0
  delay(200);
}
}
```

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

Permanent link:
https://wiki.unloquer.org/personas/johnny/proyectos/alimentador_de_mascotas?rev=1559679997

Last update: **2019/06/04 20:26**

