

This pad builds on [[hacklab-arduinoworkshop-robotti/rev.150]], created by Labin olohuone & janne & suovula & rambo & anacron & dah & mokis & [unnamed author] & Kremmen & jari & Lare & Harald & cec & SLi

Arduino workshopissa rakennettu robotti

Arduino + 2 servoa + itsetehtyjä "viiksikarvoja" for collision detection

Koodi: <http://pastebin.com/CyDQc3Wd>

Vacubot openscad koodia:

<http://kirjoituslusta.fi/hacklab-vacubot>

DCMOOTTORI << >>

```
void setup() {
  digitalWrite(13, LOW); // Nothing works until...
  pinMode(13, OUTPUT);
  pinMode(9, OUTPUT); // Moottori <<
  pinMode(3, OUTPUT); // Moottori >>

  Serial.begin(115200); // Avataan portti
}

void loop() {

  while(!Serial.available() ){/* sleep */};

  digitalWrite(13,HIGH);
  int c = Serial.read();
  if(c>='0' && c<='9') {
    int n = c - '0'; // n saa arvoja 0-9
    int v = (n*255)/9; // v saa arvoja 0-255
    analogWrite(9, v);
    Serial.print(v);
  }
  Serial.print(" ");
  c = Serial.read();
  if(c>='0' && c<='9') {
    int n = c - '0'; // n saa arvoja 0-9
    int v = (n*255)/9;
    analogWrite(3, v);
    Serial.println(v);
  }
}
```