

## Product Request:

O PowerArm é um software de controlo dos braços robóticos da modelo Braccio da marca Arduino. O braço robotizado contém 6 servomotores que cada um destes, corresponde a um angulo. O software contém uma interface web e mobile que facilita a manipulação do braço robótico, sendo que o utilizador têm de inserir o angulo de cada servomotor para o braço robótico executar a tarefa/manipular (agarrar, transportar e largar) objetos.

Este software é capaz de juntar os 6 servomotores em blocos de instruções e envia, via USB/Serial, também armazena blocos de instruções de modo a que possam ser carregados posteriormente no braço robotizado.

### Para a manipulação do braço robótico necessita:

- Software POWERARM
- Placa Arduino UNO
- Braço Robótico Braccio Arduino
- Computador e/ou Smartphone Android

### As ferramentas utilizadas neste Software:

- Arduino
- Python
- Pyserial
- Android Studio
- HTML 5
- CSS 3
- PHP