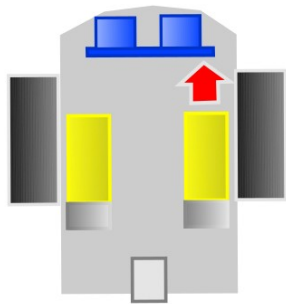
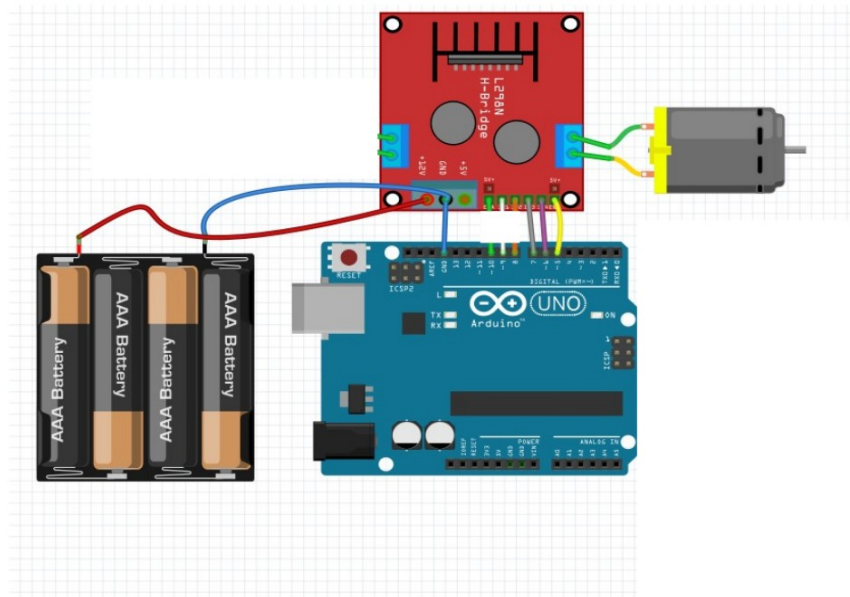


01. Mover la rueda derecha hacia adelante



Montaje electrónico



Circuitos utilizados y valores programados

Circuito Arduino	Circuito motor	Valor Digital	Valor Analógico
	N3		----
	N4		----
	ENB	----	



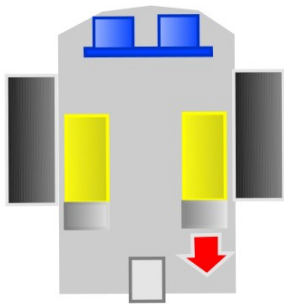
Evento de programa para probar el movimiento del motor a la velocidad deseada, en este caso 200.



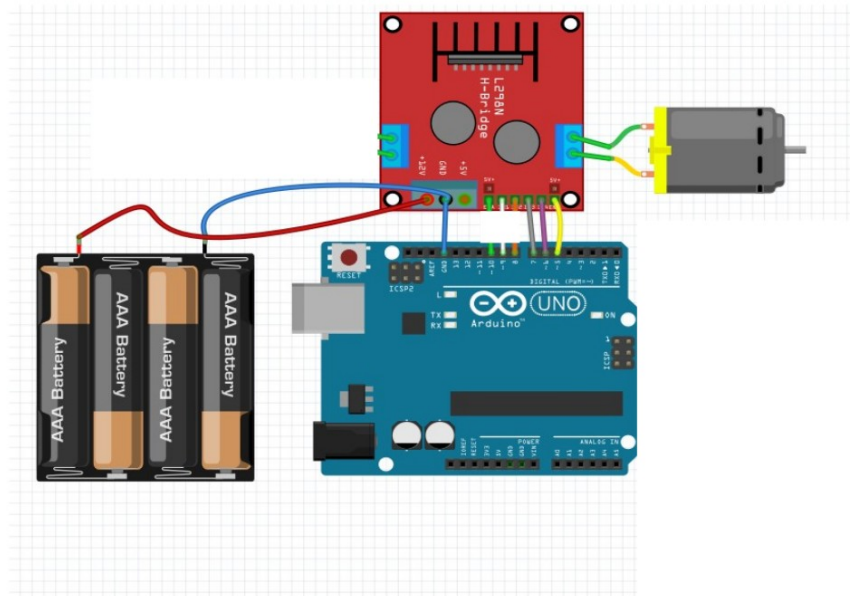
Si el motor no se mueve

- Comprobar los cables del circuitos
- Mirar si la bateria esta encendida

02. Mover la rueda derecha hacia atrás



Montaje electrónico



Apuntar los circuitos utilizados y valores programados

Circuito Arduino	Circuito motor	Valor Digital	Valor Analógico
	N3		----
	N4		----
	ENB	----	

El programa queda así:



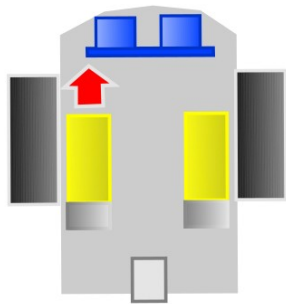
Evento de programa para probar el movimiento del motor a la velocidad deseada, en este caso 180.



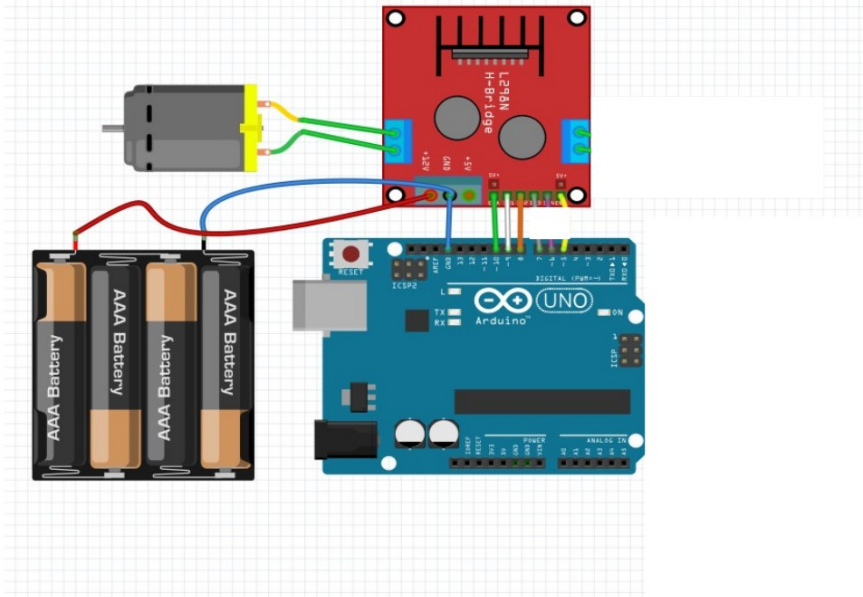
SI NO FUNCIONA:

- Revisa la conexión de los cables
- Comprueba que la batería está conectada

03. Mover la rueda izquierda hacia adelante



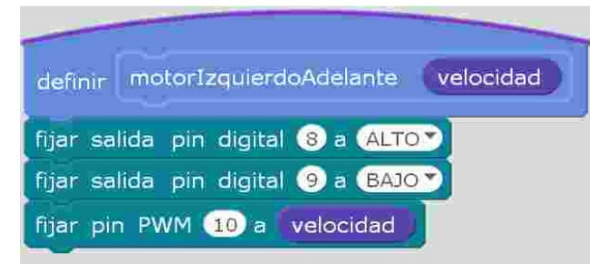
Montaje electrónico



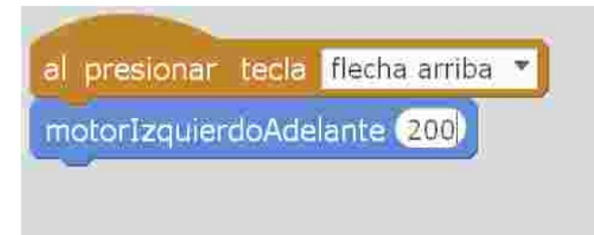
Apuntar los circuitos utilizados y valores programados

Circuito Arduino	Circuito motor	Valor Digital	Valor Analógico
	N1		----
	N2		----
	ENA	----	

El programa queda así:



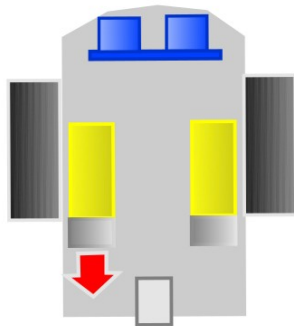
Evento de programa para probar el movimiento del motor a la velocidad deseada, en este caso 200.



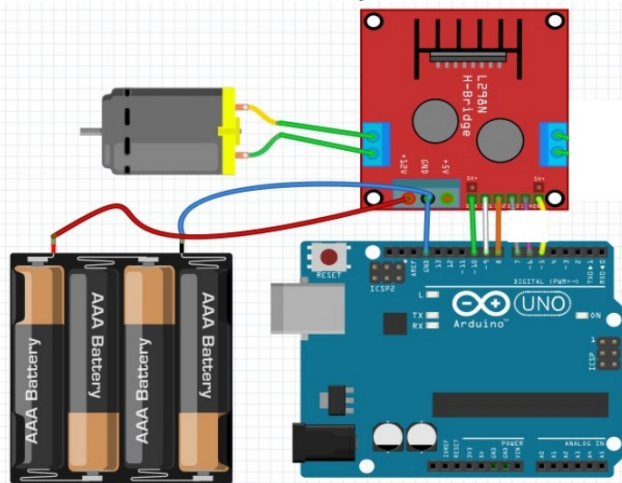
SI NO FUNCIONA:

- Revisa la conexión de los cables
- Comprueba que la batería está conectada

04. Mover la rueda izquierda hacia atrás



Montaje electrónico



Apunta los circuitos utilizados y valores programados

Circuito Arduino	Circuito motor	Valor Digital	Valor Analógico
	N1		----
	N2		----
	ENA	----	

El programa queda así:



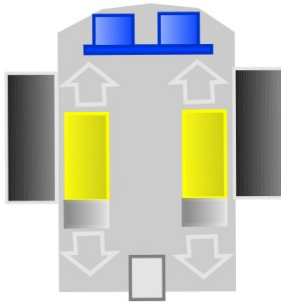
Evento de programa para probar el movimiento del motor a la velocidad deseada, en este caso 200.



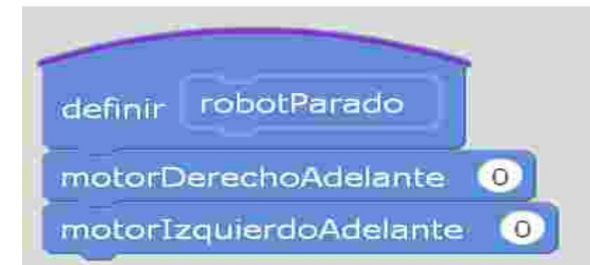
SI NO FUNCIONA:

- Revisa la conexión de los cables
- Comprueba que la batería está conectada

05. Parar el robot



El programa queda así:



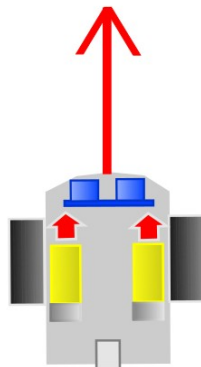
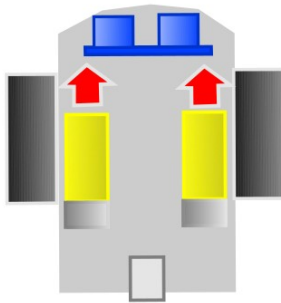
Evento de programa para probar el movimiento del robot a la velocidad deseada, en este caso 0.



SI NO FUNCIONA:

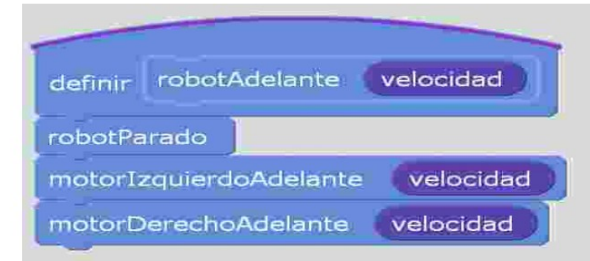
- Revisa la conexión de los cables
- Comprueba que la batería está conectada

06. Mover el robot hacia adelante



Tienes que mover los dos motores al mismo tiempo para adelante.

El programa queda así:



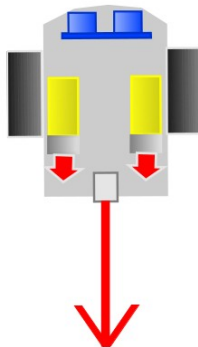
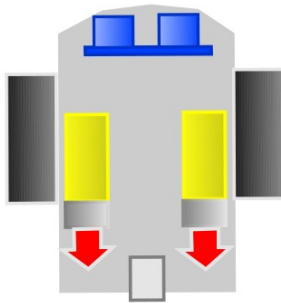
Evento de programa para probar el movimiento del robot a la velocidad deseada, en este caso 200.



Si vemos que uno de los motores va más deprisa y se tuerce el robot tendremos que disminuir un poco la velocidad del que vaya más rápido.

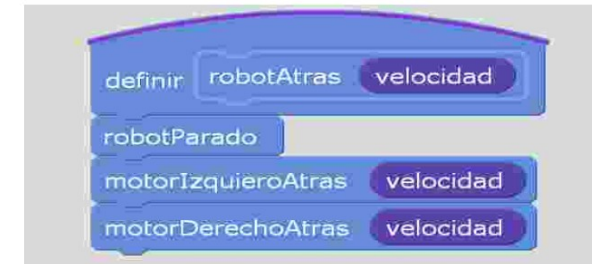


07. Mover el robot hacia atrás

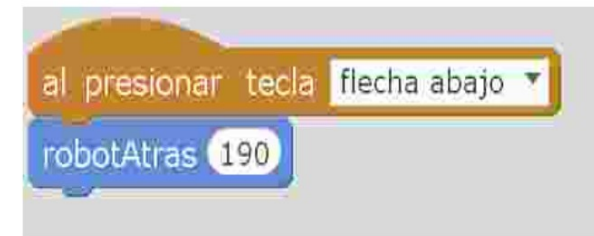


Para mover el robot hacia atrás tendremos que mover los dos motores al mismo tiempo.

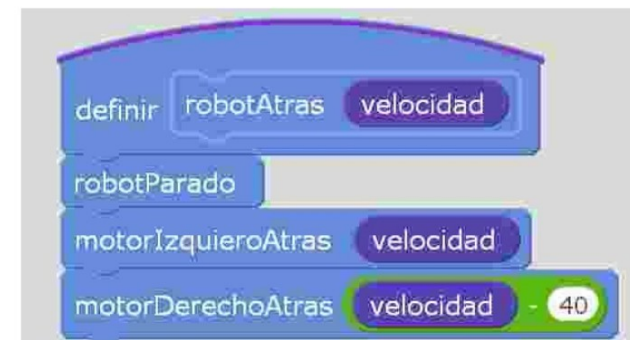
El programa queda así:



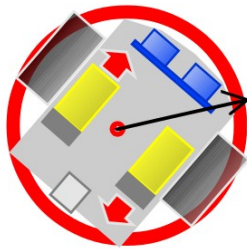
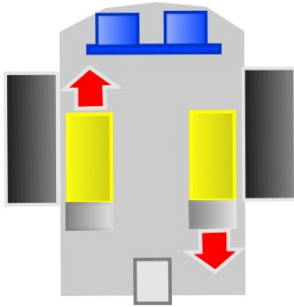
Evento de programa para probar el movimiento del robot a la velocidad deseada, en este caso 190.



Si vemos que uno de los motores va más deprisa y se tuerce el robot tendremos que disminuir un poco la velocidad del que vaya más rápido.

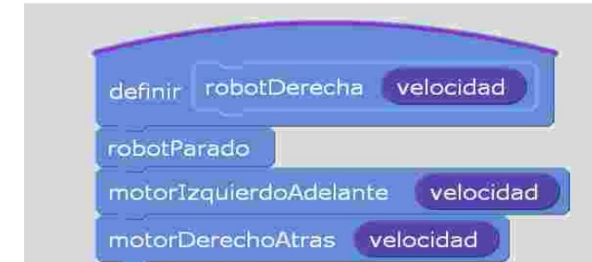


08. Rotar el robot hacia la derecha



Para rotar el coche tenemos que mover los motores en sentido contrario.

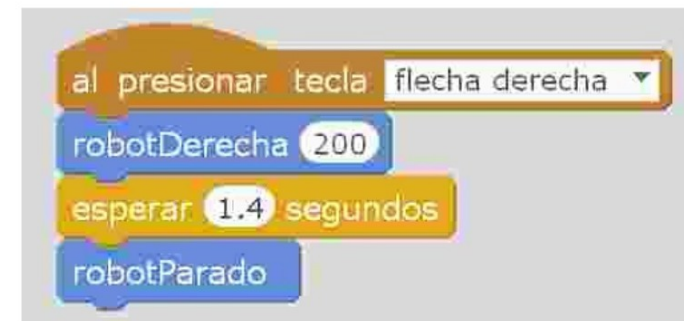
El programa queda así:



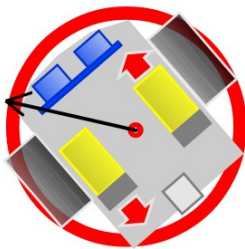
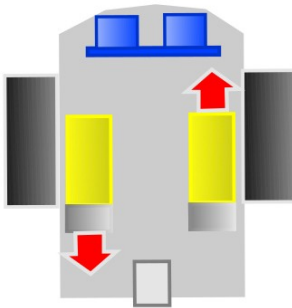
Evento de programa para probar el movimiento del robot a la velocidad deseada, en este caso 200.



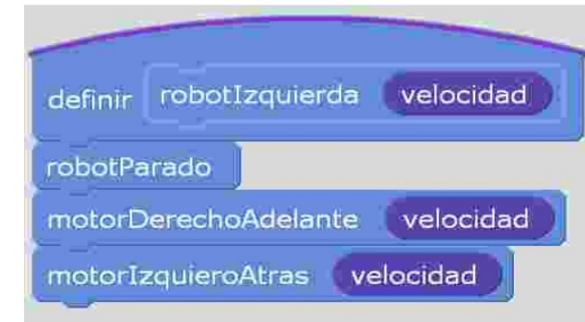
Para girar un ángulo tenemos que calcular el tiempo que necesitamos y luego parar el robot.



09. Rotar el robot hacia la izquierda



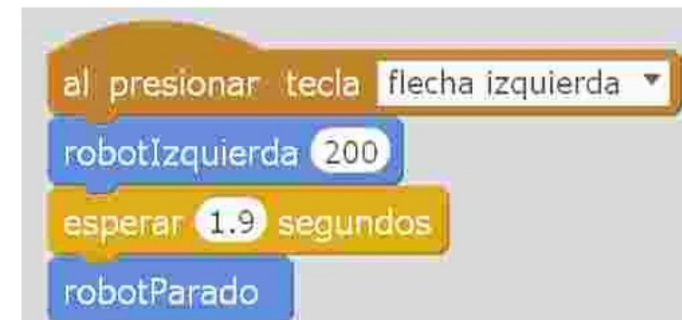
Para rotar el robot hacia la izquierda tenemos que mover los motores en sentido contrario. El programa queda así:



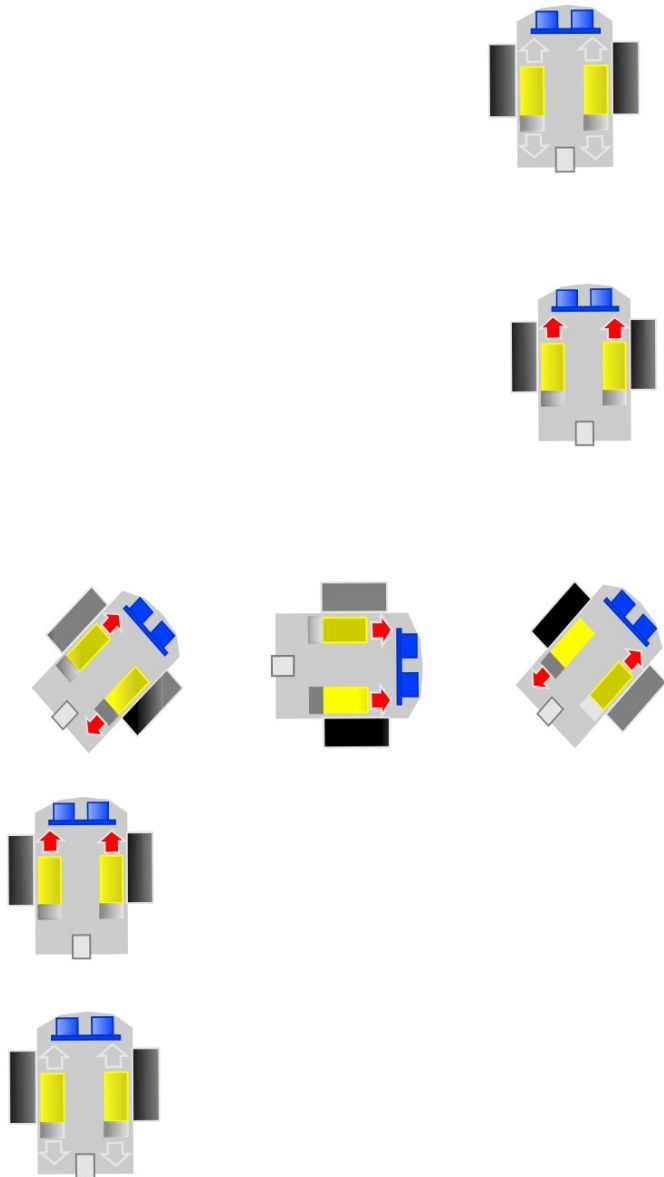
Evento de programa para probar el movimiento del robot a la velocidad deseada, en este caso 200.



Para girar un ángulo tenemos que calcular el tiempo que necesitamos y luego parar el robot.

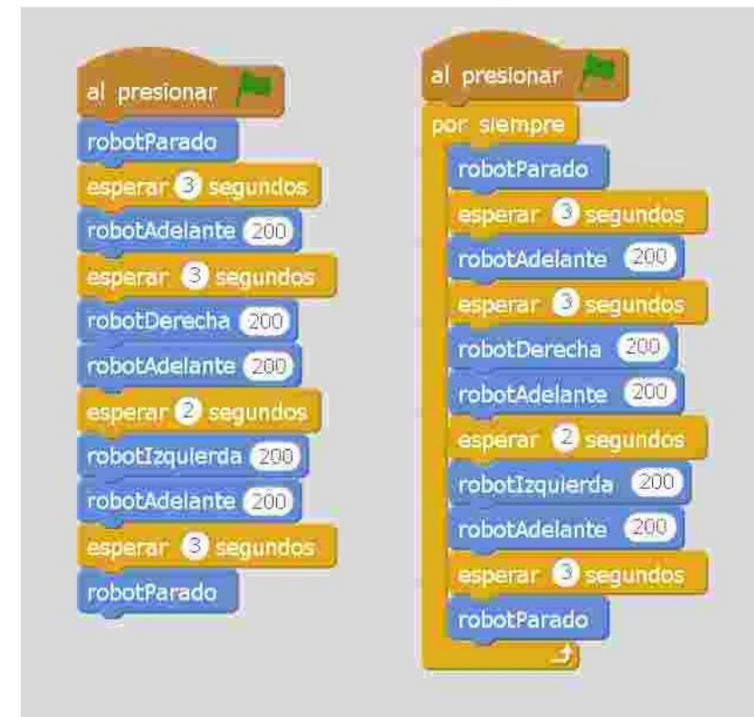


10. Hacer el primer recorrido.



Para este recorrido el tienes que calcular los tiempos que te gusten en cada posición.

El programa lo hace una vez solo o repite para siempre.



¡Diseña tus circuitos y prueba!