Programación Orientada a Objetos

Universidad del Valle de México (UVM)

Introducción a Arduino



Acomodarse por equipos (3 personas máx.)

O El objetivo será armar en cada clase diferentes circuitos y programar el Arduino entre los integrantes del equipo. Se documentará cada actividad realizada en clase como tarea. La tarea se entregará individual o por equipos según indique el profesor.

Paso 1. Conseguir la placa de Arduino

Dentro de la ciudad se encuentran diversas tiendas que proporcionan estas placas:

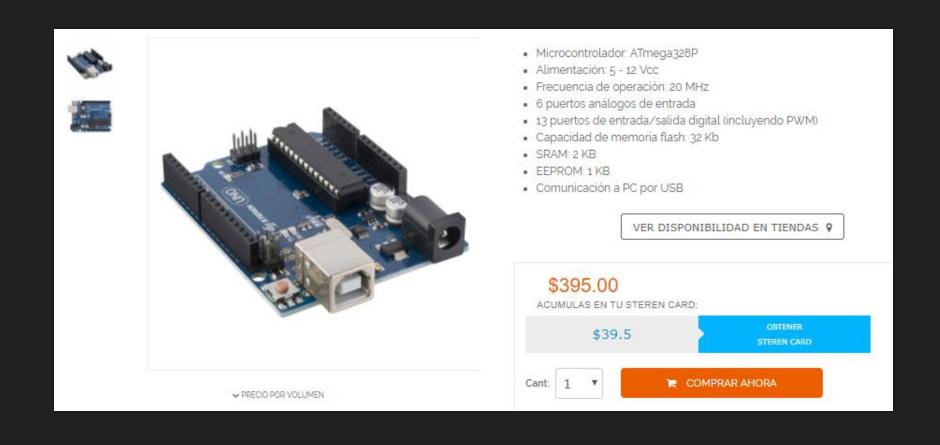


http://semty.mx/index.php?id_ product=1764&controller=prod uct

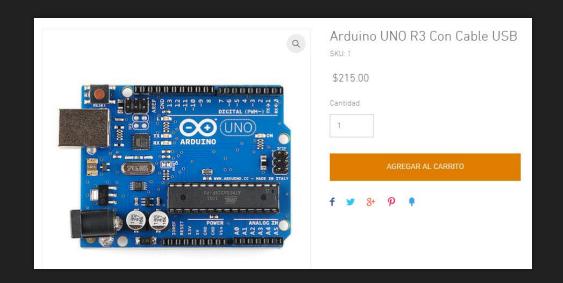


http://www.techmake.com/productos/desarrollo/arduino/00430.html

Paso 1. Conseguir la placa de Arduino



Paso 1. Conseguir la placa de Arduino



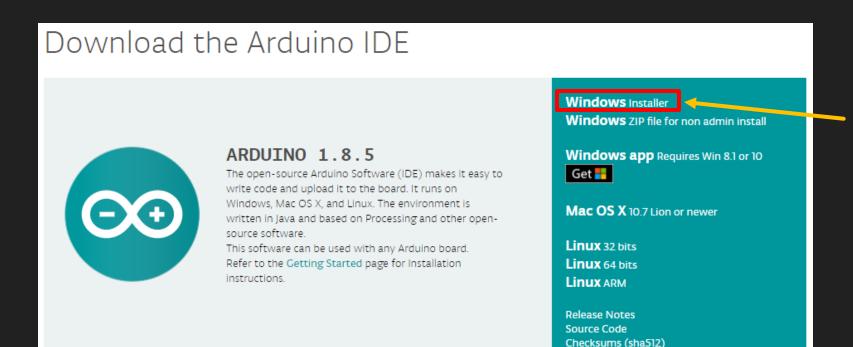
https://www.lionchipmexico.com/product-page/arduino-uno-r3



https://troxino.com/categoria/arduino/1

Paso 2. Instalar el entorno de desarrollo

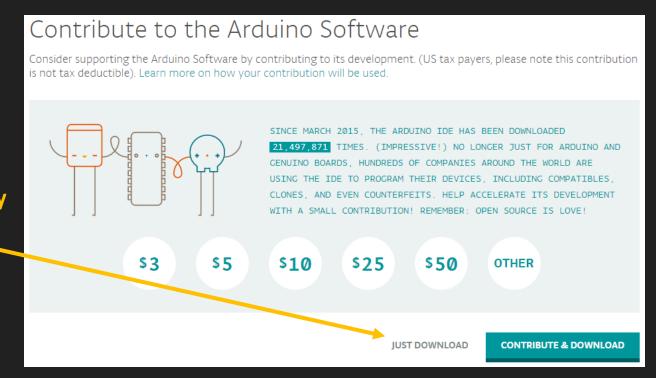
O En el siguiente sitio web: https://www.arduino.cc/en/Main/Software



Dar click aquí (si tienes Windows, obviamente)

Paso 2. Instalar el entorno de desarrollo

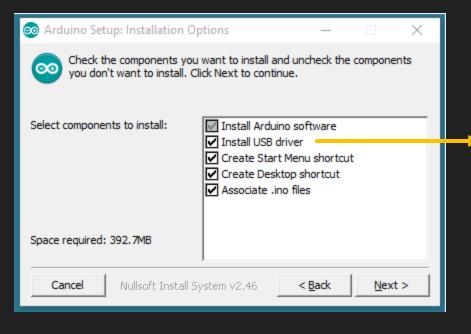
O Posteriormente te pedirá contribuir con lo que desees:



Dar clic aquí si no hay \$\$\$ ⊗

Paso 2. Instalar el entorno de desarrollo

Ejecuta el archivo descargado para instalar el entorno de desarrollo



Es importante que se instale el driver para que tu equipo reconozca la placa

Paso 3. Conectar el Arduino

O Para conectar el Arduino se utiliza el mismo cable que utiliza una impresora convencional. Si todo ha salido bien, el equipo debe reconocer la placa.

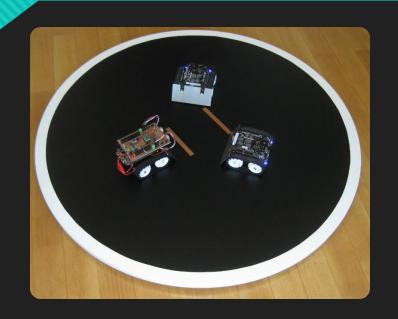


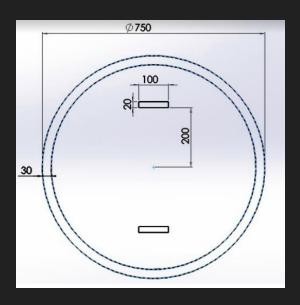


Se considera que la superficie del Dohyo sea metálica en preferencia. En caso que sea complicado para el campus organizador podrá ser de formaica.

Previo a la competencia se hará una prueba de funcionalidad del robot, por ejemplo: prueba de los sensores para detectar un bloque de las dimensiones del robot y que intente sacarlo del dohyo, o que los sensores de línea operen para evitar que el robot salga del área de combate.

El uso de partes extendibles no estarán permitidas, obligando al robot a usar únicamente medidas reglamentarias, su fuerza y tracción para tener combates más reales a lo que es el sumo. En el caso de usar palas estas no deberán ser con ángulos muy agudos (menor de 20°)





Se verificará que el diseño de las tarjetas sea propio, es decir, no se aceptarán tarjetas compradas; aplica para etapa de potencia y acondicionamiento de sensores. Con excepción del microcontrolador. Para el diseño de la carcasa se aplican las mismas reglas de originalidad, es decir, no se aceptarán carcasas y/o chasis comprados.

Notas introductorias:

Sólo después de los 5 segundos de inicio el robot deberá moverse

Sección 3: Especificaciones de los robots

Artículo 5: Especificaciones

Antes de comenzar la lucha, los robots deberán caber dentro de un marco cuadrado de **10 cm. por 10 cm**. No hay restricciones de altura.

El peso del robot total no debe exceder 500 gramos.

No hay restricciones en el tipo de circuitería y control usado.

Sección 1: Definición de una lucha de Sumo

Artículo 1: Definición

La lucha se disputará entre dos equipos formados por uno o hasta 3 integrantes.

Tarea 3 (por equipos)

- O Comprar una placa de Arduino por equipos y componentes electrónicos.
- Seguir los pasos descritos para configurarla.
- Traer la placa, componentes electrónicos y una laptop por equipo para empezar a programar.