INICIACIÓN A LA ROBÓTICA

Descripción:

Acelerador con el cual se controla la velocidad de un motor DC mediante salida PWM de Arduino, un transistor, y un diodo de protección. Para introducir la velocidad deseada se utiliza un potenciómetro.

Materiales:

Placa protoboard

Placa Arduino Uno

Motor de cc.

Potenciómetro de 10 o $100 \text{K}\Omega$

Resistencia de $1k\Omega$

Transistor NPN 548

Diodo

9 cables

Hélice

Medio botellín de agua

Cinta aislante

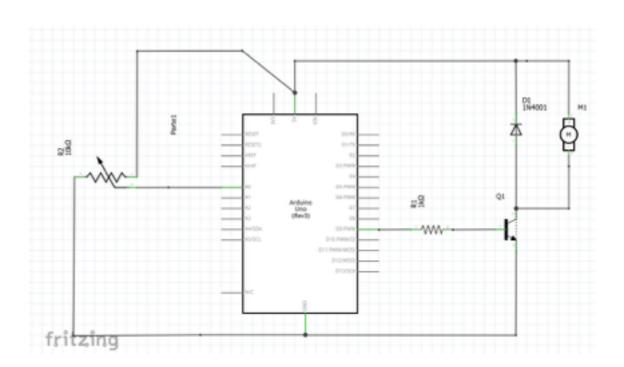
Soldador y estaño para montar motor.

Cable para conectar placa arduino

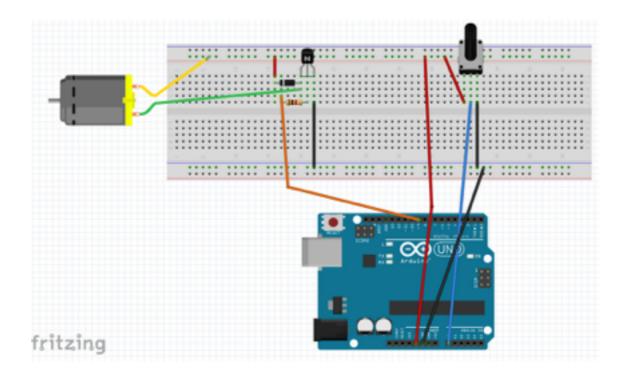
PC

S4A

Esquema eléctrico:



Circuito:



Programación en S4A:

```
al presionar 🦱
fijar giro a redondear 0 / 4.02
esperar 1 segundos
por siempre
 fijar giro▼ a redondear valor del sensor Analog0▼ / 4.02
 analógico 9 valor giro
 esperar 0.1 segundos
 si valor del sensor Analog0 ▼ / 4.02 < 160
   fijar giro▼ a 170
   si giro = 0
    detener programa
   si (giro > 254)
    detener programa
 al presionar 🛤
 fijarya -180
   fijar y a valor del sensor Analog0 v / 2.85 - 180
```

Video resultado: