

Taller 1 – Plataforma diferencial (montaje físico)

- 1. Realizar el montaje de una plataforma diferencial (ver Figura 1) con dos motores DC (puente H) a través de PIC o Arduino con cuatro interruptores o pulsadores para cuatro movimientos de desplazamiento de la plataforma (adelante, atrás, giro izquierda y giro derecha). Además, se debe visualizar el sentido del movimiento de la plataforma en una LCD.
- 2. Variar la velocidad de los dos motores DC (PWM individual para cada motor) de la plataforma diferencial, con cuatro interruptores o pulsadores, es decir, dos interruptores o pulsadores para el motor 1, uno para subir y otro para bajar la velocidad y otros dos interruptores o pulsadores para el motor 2, uno para subir y otro bajar la velocidad. Las conexiones de los diferentes elementos electrónicos a tener en cuenta se presentan en la Figura 2.



Figura 1. Plataforma diferencial

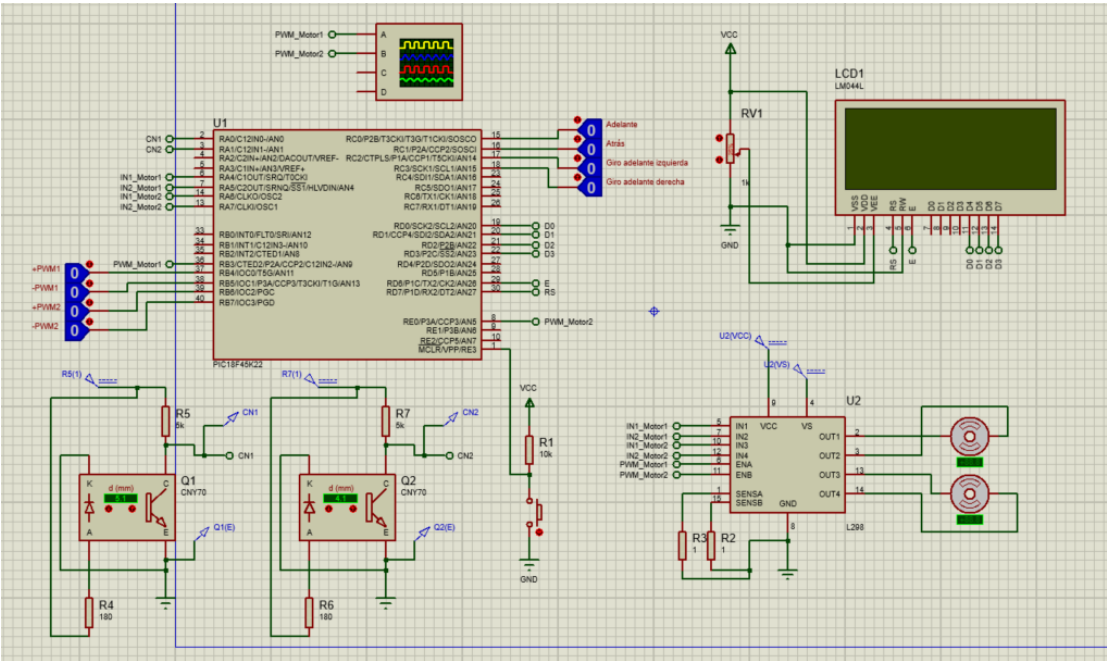


Figura 2. Conexión electrónica de la plataforma diferencial