

## **Laboratorio 2 – Montaje plataforma diferencial (Bluetooth)**

1. De acuerdo a lo desarrollado como laboratorio del primer corte, realizar el montaje de la plataforma (dos motores DC con PIC o Arduino para cuatro movimientos de desplazamiento de la plataforma: adelante, atrás, giro izquierda y giro derecha, y con velocidad variable (PWM individual para cada motor. Así mismo, dos sensores CNY 70 (adelante y atrás de la plataforma) que permitan detectar objetos y si el objeto está a menos de 10 mm detenga la plataforma. El control de la plataforma se debe realizar a través de comandos por Bluetooth, entre el Celular y el Pic o Arduino. Se debe tener en cuenta que la plataforma debe comenzar y terminar su funcionamiento a partir de la incidencia de una luz (linterna) sobre una fotoresistencia.