

ENLACE DEL MATERIAL DE AMPLIACION:

https://play.google.com/store/apps/details?id=com.bluino.esp32camerawifirobotcar&hl=es_AR&gl=US

<https://www.instructables.com/DIY-Pan-Tilt-Control-Using-Servos-for-ESP32-Cam-Wi/>

EN EL ARMADO DEL PROTOTIPO SE PLANTEAO LA PROPUESTA DE:

- 1- COLOCAR UN PANT-TILT DE MANERA TAL QUE CON DOS SERVOMOTORES PERMITA CONTROLAR LA DIRECCION DE LA CAMARA EN EL PLANO x-y CON UN SERVOMOTOR Y EN EL PLANO z CON OTRO SERVOMOTOR.

LA PLACA CUENTA CON PERIFERICOS DISPONIBLES PARA VER LA FACTIBILIDAD DE AVANZAR EN ESTA PROPUESTA.

- 2- TAMBIEN COLOCAR UNA LINTERNA PARA MEJORAR LA ILUMINACION Y USAR UNA APLICACION PARA MANEJAR LA MISMA, ASI COMO EL RESTO DE LOS ACTUADORES Y VISUALIZADORES.