

Ejercicio #2

- a) Implemente un control de velocidad, posición y sentido de giro utilizando un motor con encoder incremental, el control del motor se debe realizar con pwm.
- b) Explique que es el código gray y como se utiliza en los encoders absoluto.
- c) Como implementaría el circuito de acondicionamiento de un fotodiodo utilizado para detectar contraste en un auto robot seguidor de línea.
- d) Implemente el controlador para un auto seguidor de línea utilizando el circuito del punto anterior.