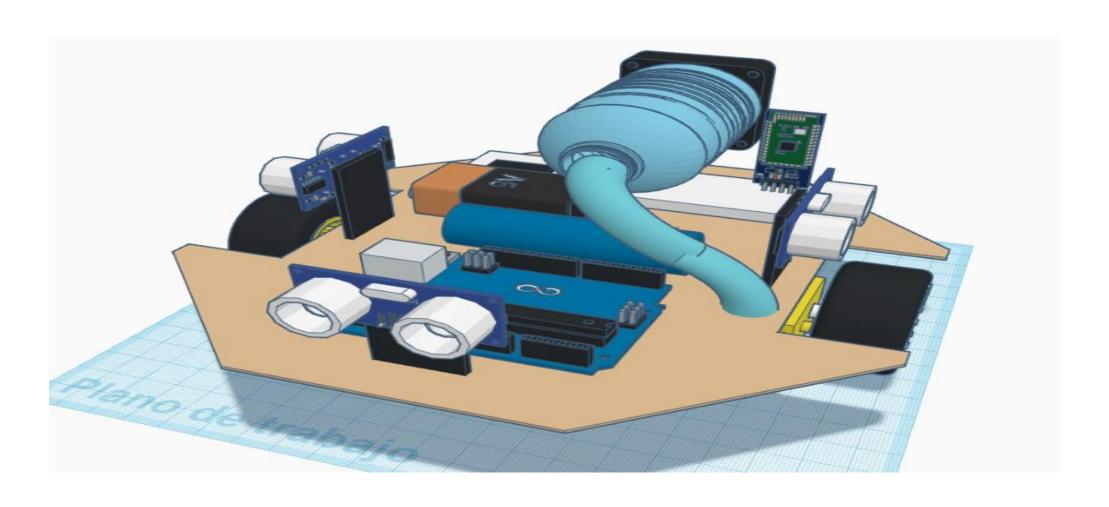


ASPIRADORA ROBOT

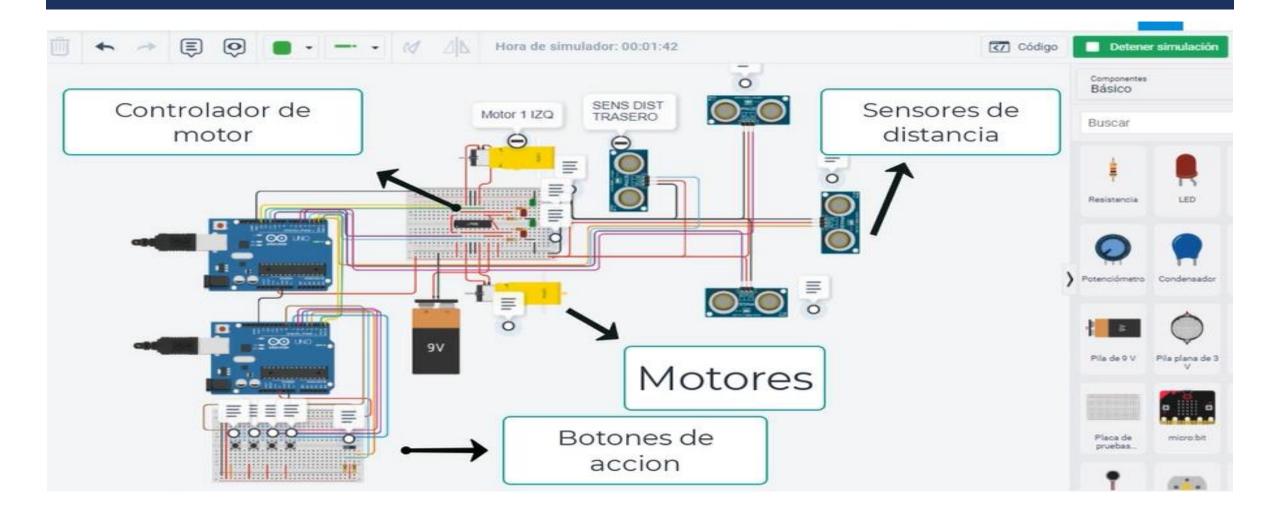
PROYECTO FINAL LABORATORIO I – "ASPIRADORA ROBOT"

GODOY – JUAREZ - IRIARTE

DISEÑO Y SIMULADOR – TINKERCAD (DISEÑO)



SIMULADOR - TINKERCAD



```
15 / Sanu / Dominoaus / 🕶 Aspiraudia_Nobot_Lab (1).
//Pines motor 1 IZO
#define fw1 13
#define bk1 12
//pines motor 2 DER
#define fw2 10
#define bk2 11
//pin sensor ultrasonico
#define echo_fw 2
#define trig fw 3
#define echo L 5
#define trig L 4
#define echo_R 6
#define trig R 7
#define fan 8
int speed=200;
int umbral = 30;
int dist fw = 0://distancia en centimetros
int dist R = 0;
int dist L = 0;
//bandera
char modo[6]={'0','0','0','0','0','0'};
```

```
else if(modo[0]=='0'){
  speed = 200;
  //prende o apaga el ventilador
  aspirar(modo[5]);
  //se mueve en la direccion del boton que se aprieta
  if(modo[1]=='1')
   move();
  else if(modo[2]=='1')
    moveBack();
  else if(modo[3]=='1')
    rotate('r');
  else if(modo[4]=='1')
    rotate('l');
  else
    stop();
```

```
void aspirar(char modo){
 if(modo=='1')
 digitalWrite(fan,HIGH);
 else if(modo=='0')
 digitalWrite(fan,LOW);
//mueve el carro hacia adelante
void move()
 //rueda derecha
 analogWrite(fw1, speed);
 digitalWrite(bk1, LOW);
  //rueda izquierda
 analogWrite(fw2, speed);
 digitalWrite(bk2, LOW);
```

FUNCIONES

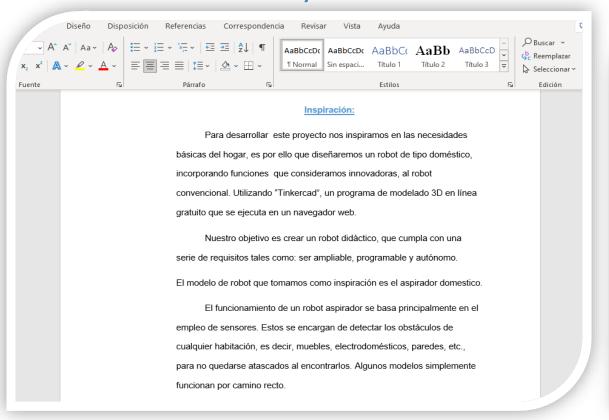
DECLARACIONES

CONTROL REMOTO

CÓDIGO DEL SIMULADOR

INFORME Y PRESENTACION

Informe del Proyecto - Word



Presentacion





TUTORIALYTRAILER

DESARROLLADO EN CAMTASIA STUDIO



CONTENIDO PARA LOS VIDEOS

CONTENIDO AUDIO VISUAL OBTENIDO DE LA CÁMARA CON LA QUE SE TRABAJO DURANTE EL PROYECTO, NIKON

CONTENIDO DE OBS STUDIO

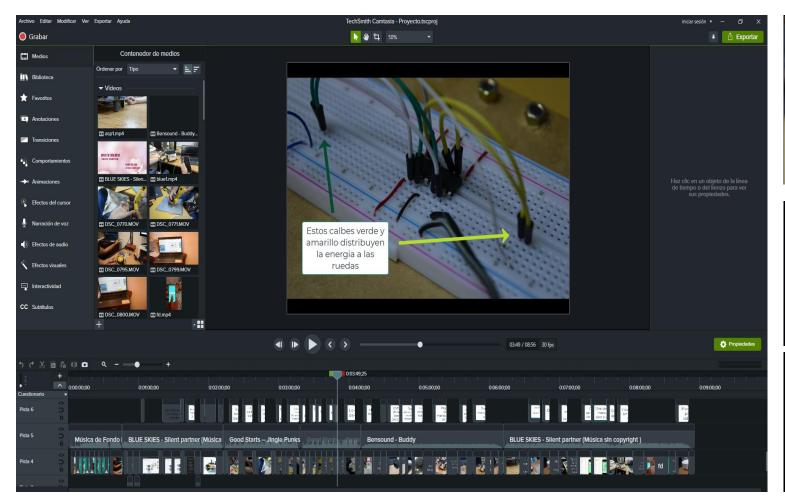
Captura de video (obs)

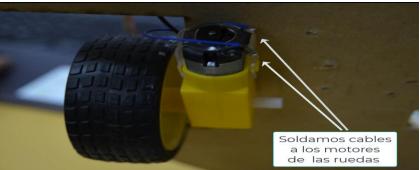




CAMTASIA STUDIO - 2022





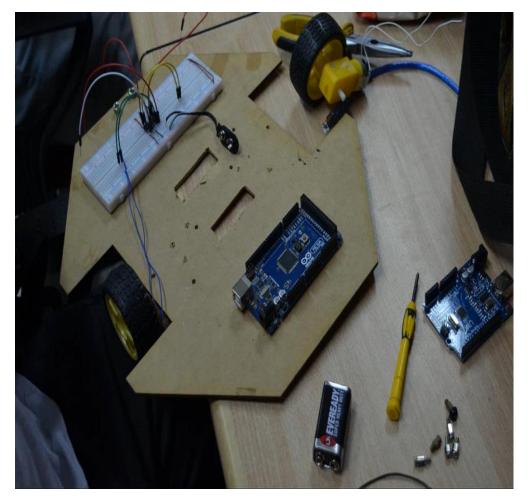




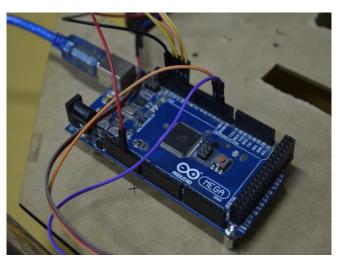
VAMOS A NECESITAR:

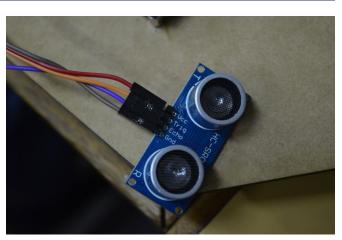
Una botella de medio litro. Un ventilador de PC. Cilicona. Tela con aberturas. Un Trozo de manguera. Trincheta

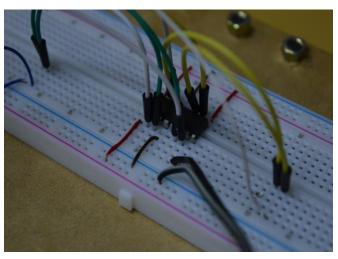
HARDWARE DEL PROYECTO - I



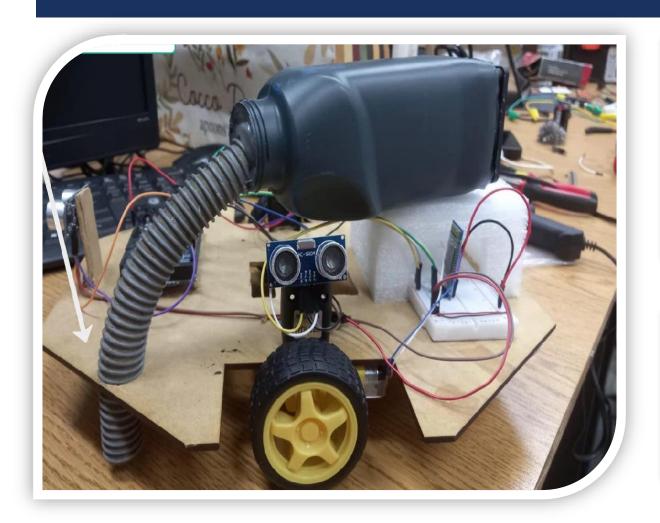




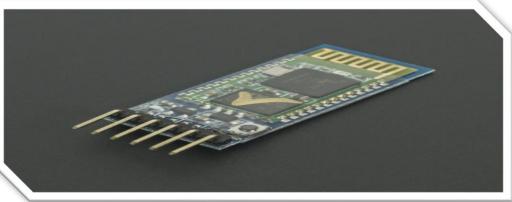


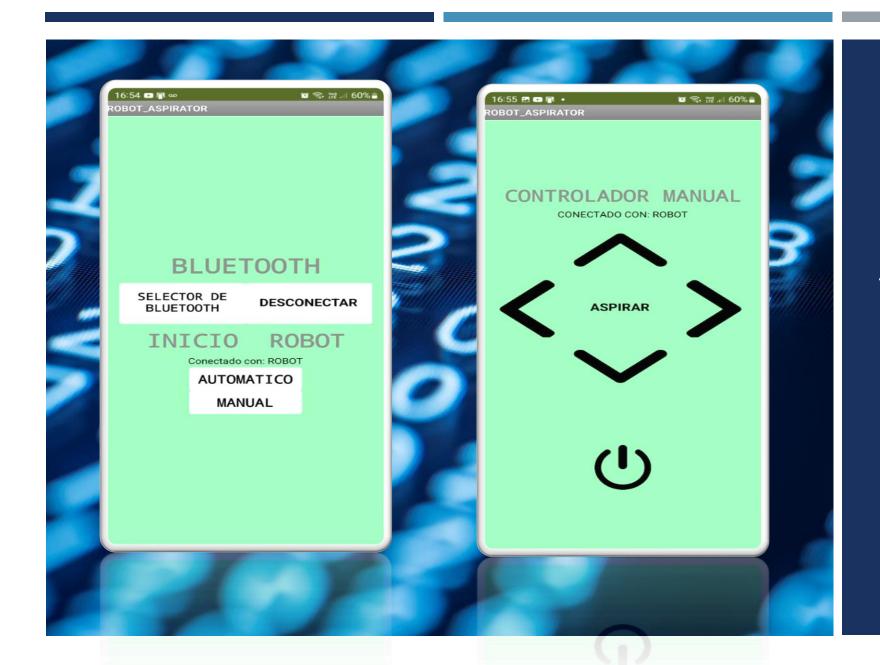


HARDWARE DEL PROYECTO - 11









APLICACION

SE DESARROLLA UNA APLICACIÓN PARA CONTROLAR EL ROBOT CON APP-INVENTOR