aluullos emaces a	las tiendas don	de esta disponi	ible consequir dichos elementos. Se recuerda que esto es una		
ugerencia en cuar	nto al diseño de	el proyecto final,	il, los estudiantes tienen libertad a hacerlo como mejor les convenga ientos propuestos y cumplan con lo requerido.		
lempre y cuando s	se mantengan t	Jajo ios iliteariii	entos propuestos y cumpian com o requendo.		
omponente I	PIN/conexion	Modulo MCU	Resumen Enlaces sugeridos		
- Components			Son las conexiones para el programador, la idea es que para programar el MCU no sea necesario sacarlo de la PCB,		
JSBDM	44,43	BKGD, programacion	sino que ya montado en esta se pueda programar, esa es la idea de lo que se conoce ICSP (In-Circuit Serial Programming)		
Micromotores I	L293D		Estos serán los responsables del movimiento de nuestro seguidor, son motores DC que vienen con una caja reductora para aumentar lo que es torque. Se recomienda que la relacion de la caja reductora se encuentre entre 50:1 y 10:1. Es absolutamente necesario que los micromotores tengan el eje extendido por la parte de atras para poder usar los Encoder http://tdrobotica.co/buscar?controller=sea	arch&orderby=position&orderway=desc{	search_query=micro
Encoders	12,25,34,35	TPM, modo captura	Los encoders son dispositivos que usaremos para medir la velocidad de nuestros motores, estos arrojan una señal cuadrada la cual captaremos con el modulo TPM del MCU y asi determinar el "periodo" de la señal cuadrada, o como alternativa para contar los pulsos generados por el giro del eje del motor, se recomienda muco usar los encoders de disco magnetico (es importante que los enconders se conecten a modulos TPM individuales cada uno, por eso uno esta conectado al TMP1 y el otro al TPM2).	arch&orderby=position&orderway=desc{	search_query=ENC
	motores, 14,15,19,20	TPM, modo PWM	Este es el driver sugerido para los motores, nos ayuda a separar lo que es el control de velocidad por parte del MCU de lo que es la potencia o la alimentacion que viene directo de la bateria, tambien su función es la de actuara como puente H, un mecanismo electrónico para la inversión de giro de motores. Es muy importante que sea de la referencia D, ya que este cuenta con diodos de protección interna ante ciertos comportamientos inductivos producidos por los motores. Este en mas básico del mercado, hay alternativas mas refinadas como el DRV8833, cada referencia ofrece diferentes cualidades como la corriente máxima que pueden entregar, lo importante es que las conexiones para controlar la velocidad de cada motor son las del TMP3.		
HC06	36,37	SCI	El HC06 es un módulo bluetooth, este es un transmisor de datos via serial, el módulo del MCU responsable de esto es el modulo SCI, los pines que utiliza corresponden a los de Rx y Tx Casi que en cualquier lado se consigue, \$100 constitue of the constitue of the constituence of the con	\$15000 en el centro	
7000	30,57	001	modulo dor, nos pines que utiliza conesponden a los de tix y 1x	\$15000 cm ci centro	
Reguladores LM de 5.0v y 3.3v	3.3v, 5.0v		Reguladores de voltaje, toman como entrada la bateria y adequan el voltaje para los diferentes componentes, como los 3.3V para el MCU, o los 5.0V para los diodos emisores. Esta referencia según la hoja de datos puede entregar máximo 800mA, lo que ara un rendimiento promedio esta bien. Ojo los motores estan coenctados directamente a la fuente (por medio del driver), no tienen los reguladores como intermedios.		
MPU-6050	10,11	IIC	Este es una unidad multiproposito que cuenta con acelerómetro y giroscopio que pueden utilizar para cumplir los retos adicionales. Pueden utilizar cualquier otro sensor como el L3GD20H, giroscopio planteado para el proyecto en semestres pasados. Lo importante son las conexiones SDA y SCL (Si desean utilizar SPI se usan los pines de MOSI, MISO, SPSCK, y 1 GPIO adicional).	https://www.mactronica.com.co/giroscopio-acelerometro-mpu6050-43990922xJM	
.EDs ndicadores -		GPIO	Son led de cualquier color que pueden ser utilizados como indicadores del corrrecto funcionamiento de los sensores infrarrojos, esto vendria a ser una especie de debug fisico. No son fundamentales pero agregan algo de estética a el proyecto. Dado el caso pueden no utilizarlos y dejar los pies sin conectar, utilizar los pines para usar otros módulos del MCU, o utilizar otros componentes como Buzzer o lo que se les ocurra.	to/led-0805-rojo/	
Emisores nfrarrojos	Transistores		Emisores de luz en la frecuencia infrarroja, estos hacen parte del par emisor/receptor para detectar lo valores análogos correspondiente a la linea que debe seguir el seguidor. Por las limitaciones del MCU tanto como source o sink, se utilizan transistores mosfet.		
.,					
ransistores -		GPIO	Ademas de lo ya mencionado, se utilizan para tener de forma controlada la emision de los infrarrojos		
Foto-transistores	ADPx	ADC	Estos serán los receptores de la luz infrarroja emitida por los leds infrarrojos, la corriente que suministre el foto-transistor producirá un voltaje en las resistencias, este es el voltaje que se mide con el modulo ADC del MCU. https://www.sigmaelectronica.net/product	to/ltr-4206e/	

https://www.sigmaelectronica.net/producto/gp2s40j0000f/	
https://www.sigmaelectronica.net/producto/qrd1114/	
https://moviltronics.com.co/sensores/410-sensor-infrarrojo-tcrt5000.ht	utnl