



Proxecto escornabot

Unha historia de cacharros, poderes e compartición.

O Hardware e software Libre, é deseño posto a disposición pública, de xeito que calquera poida estudar, modificar, distribuír, facer e vender o deseño, baseado nese deseño.



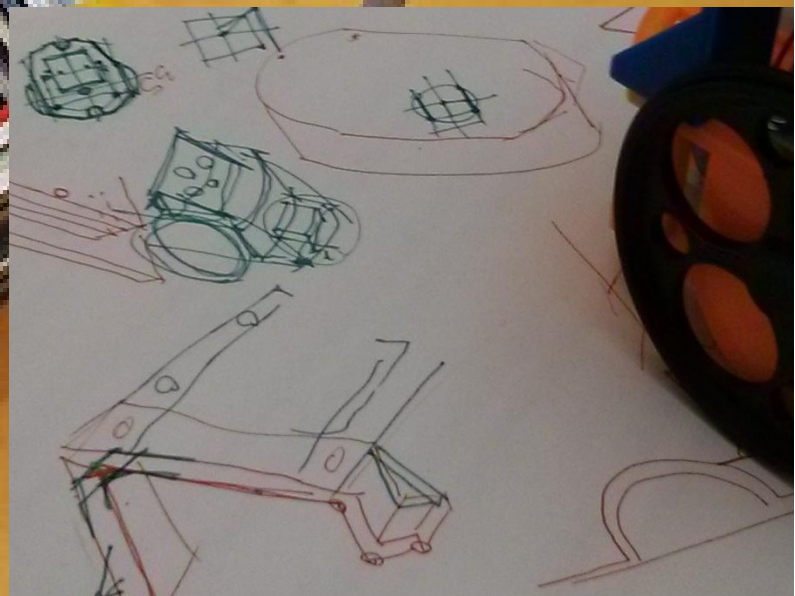
open source
initiative



open hardware



Ferramentas de construcción Libres



A creative construction of a robot from cardboard boxes. The base is a Calbee box with a triangular cutout for a nose and two circular holes for eyes. Two long cardboard flaps are attached to the sides, acting as arms. The robot is standing on a wooden surface. The background is blurred.

Coñecemento Aberto

Escornabot é un proxecto liderado e soportado pola comunidade. Mestres, facedores, deseñadores, desenvolvedores de software, documentadores, tradutores... todos son benvidos!

A creative construction of a robot from cardboard boxes. The robot has a rectangular body, a head with two circular eyes, and several limbs made from folded boxes. The word 'Calbee' is printed in red on the robot's torso. The background is a blurred indoor setting.

Coñecemento Aberto

Roldas de correo: (formulario de contacto.)

Escornabot Users (cuestións comúns, propostas de nova funcionalidade, xogos relacionados, detalles non técnicos).

Escornabot Developers (detalle técnico alto, fallos no desenvolvemento e as súas solucións).



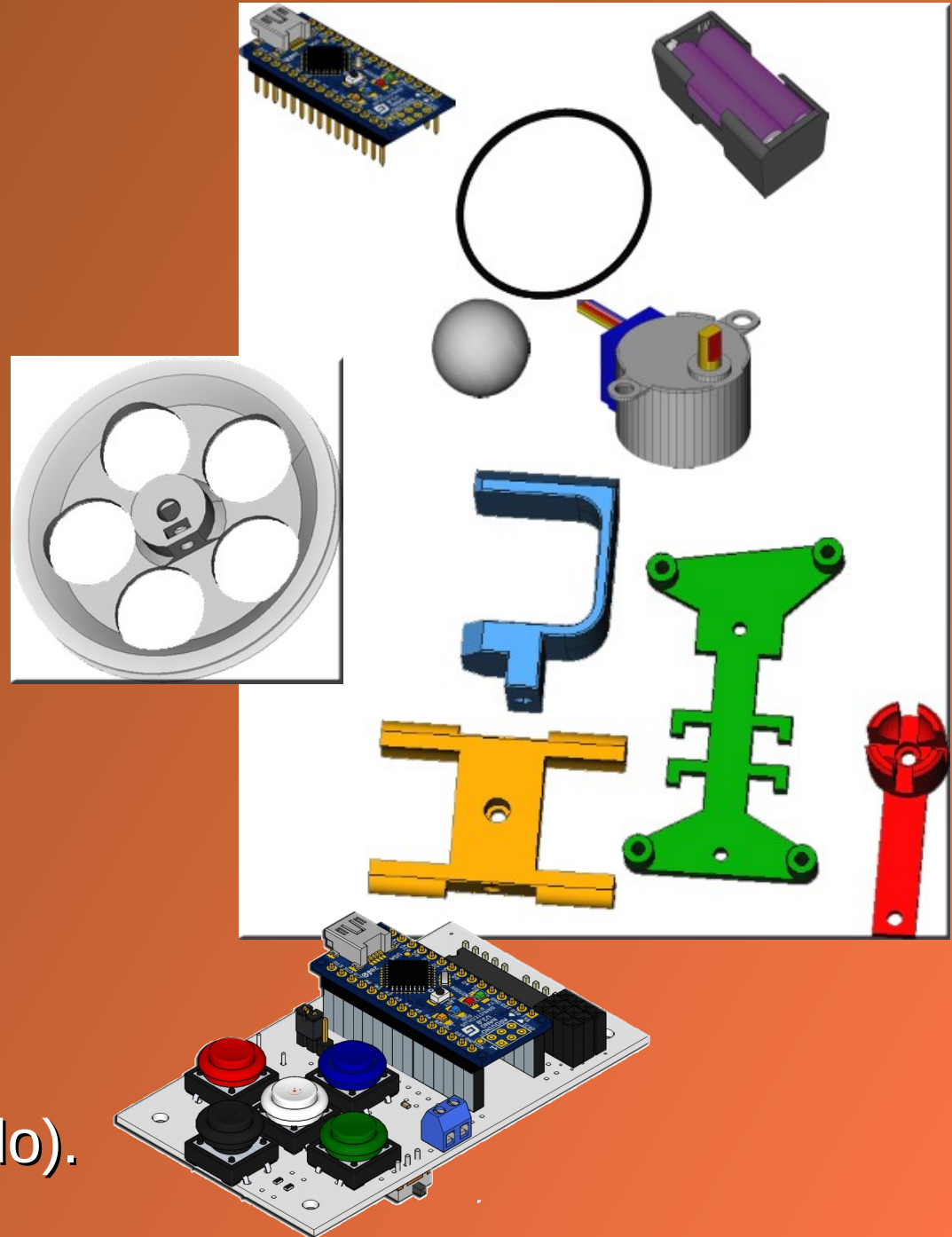
ESCORNABOT

Montaxe e posta en marcha do Escornabot como ferramenta metodolóxica.



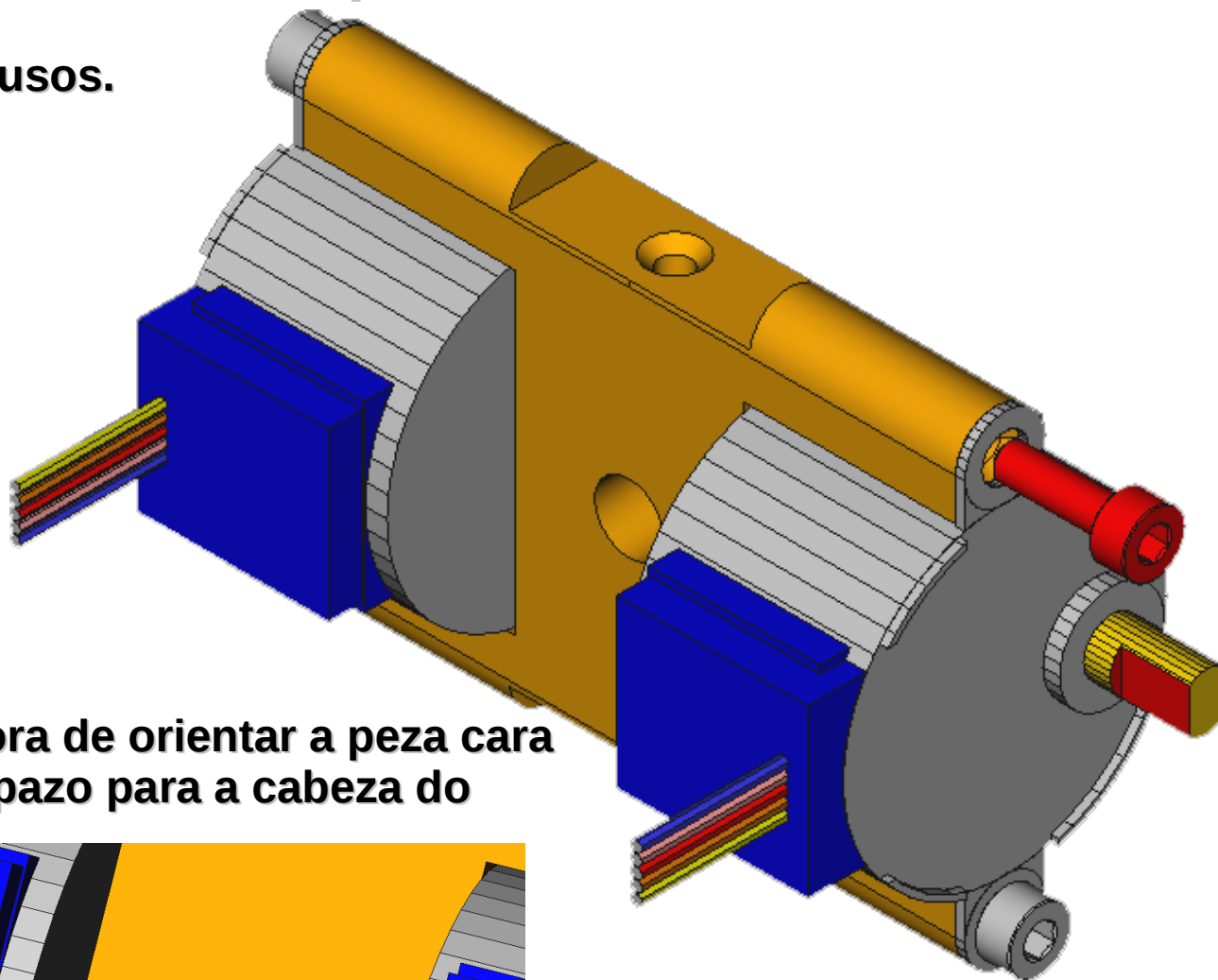
Inventario de compoñentes:

Arduino Nano.
Dúas (2) xuntas tóricas.
Cinco (5) botóns.
Bola de aceiro.
Trece (13) parafusos.
Dúas (2) porcas.
Dúas (2) pegatas .
Bolsa (grande).
Dous (2) motores pap.
Dúas (2) rodas.
Soporte para os motores.
Soporte batería.
Soporte bola tola.
Soporte circuío impreso.
Porta baterías.
Circuío impreso (premontado).

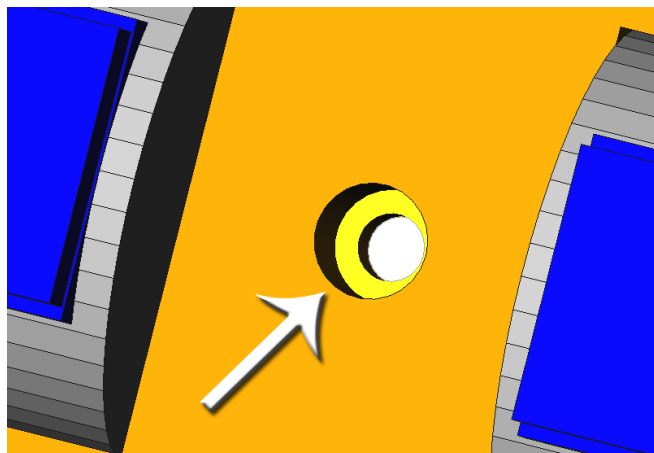


Montar os motores no seu soporte:

Precisamos catro (4) parafusos.

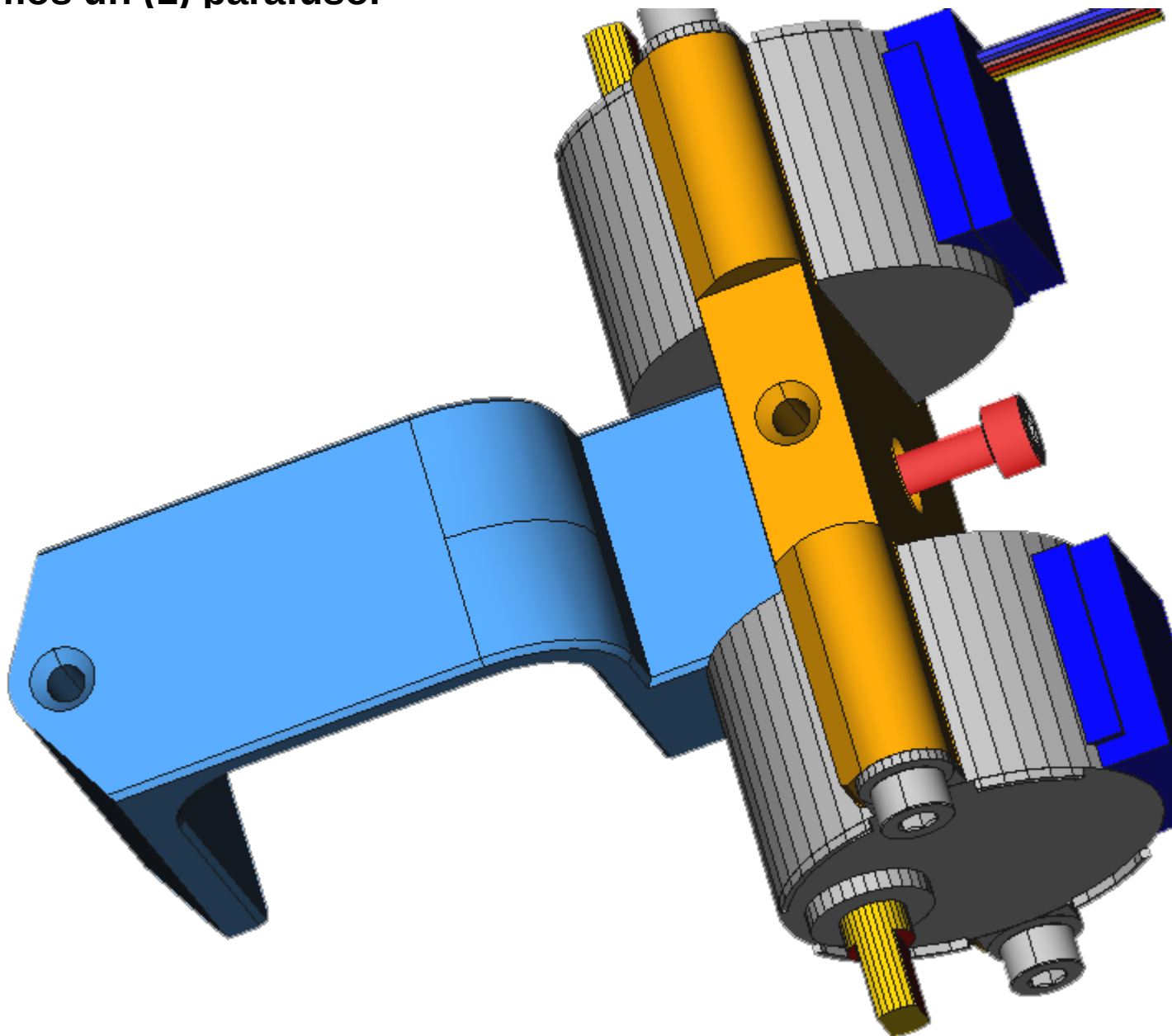


Prestaremos atención a hora de orientar a peza cara diante (fixarémonos no espazo para a cabeza do parafuso).



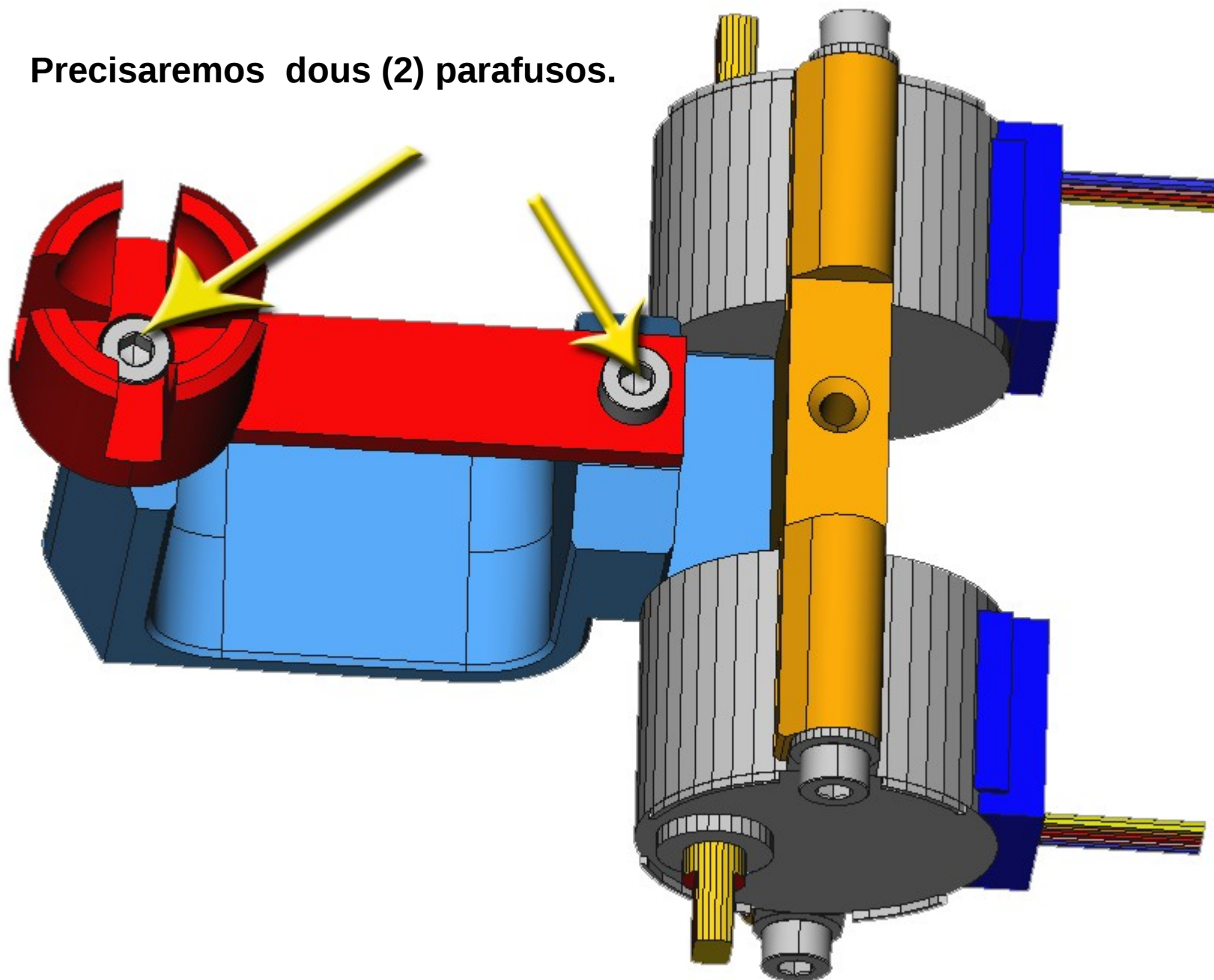
Acoplar o soporte do porta-pilas:

Precisamos un (1) parafuso.



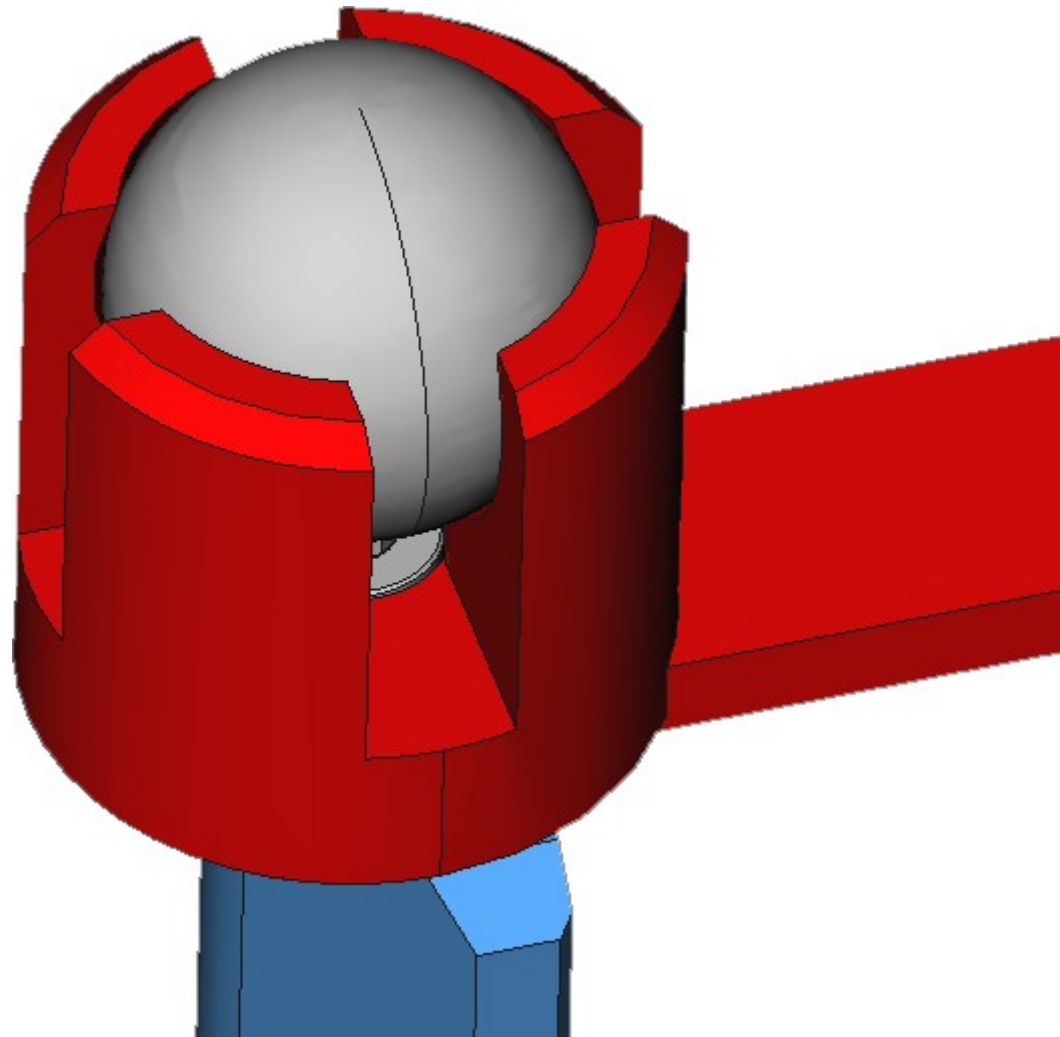
Montar o porta roda tola:

Precisaremos dous (2) parafusos.



Montar o porta roda tola:

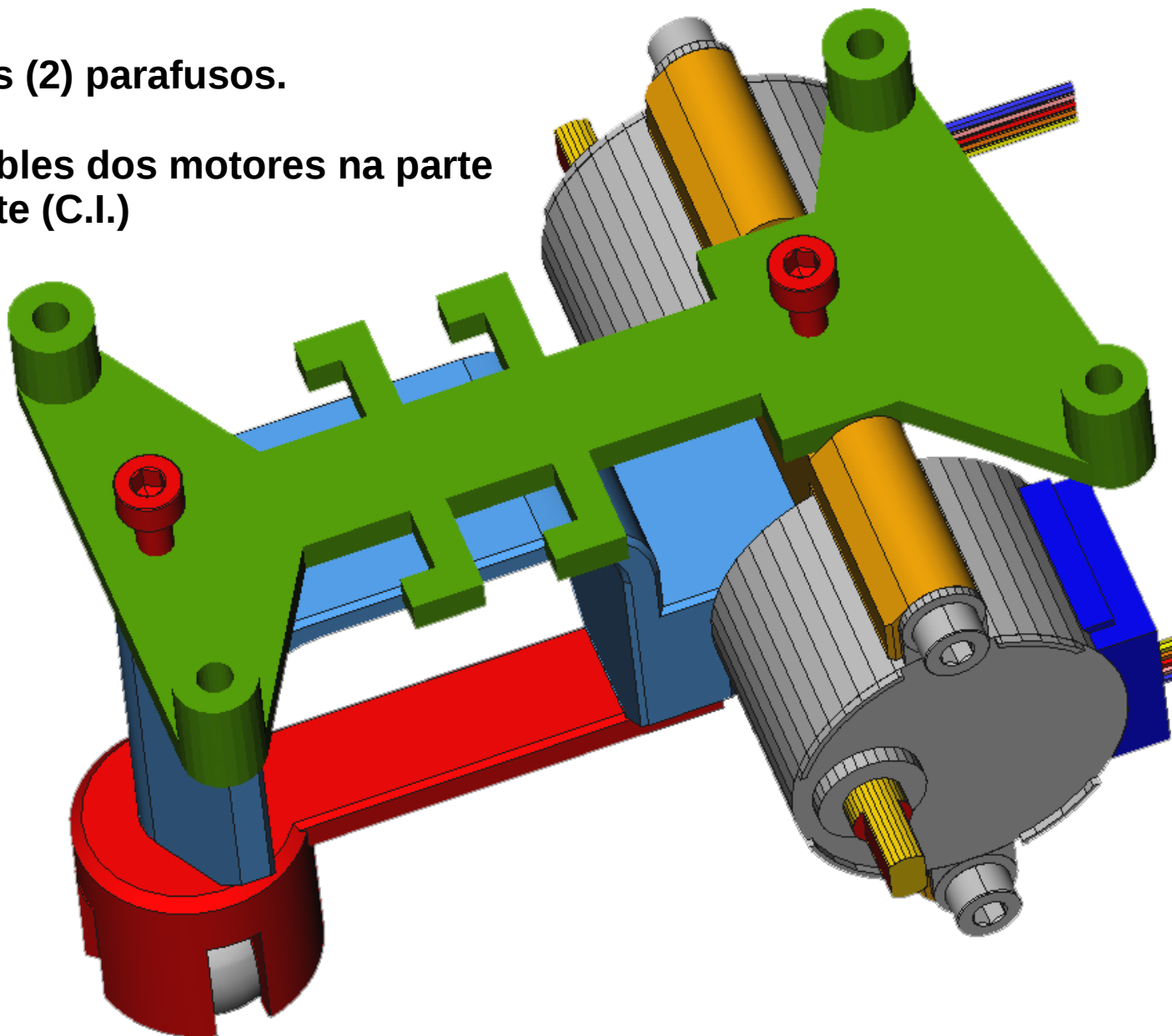
Teremos que facer un pouco de forza.



Montaxe do soporte do circuío impreso.:

Precisaremos dous (2) parafusos.

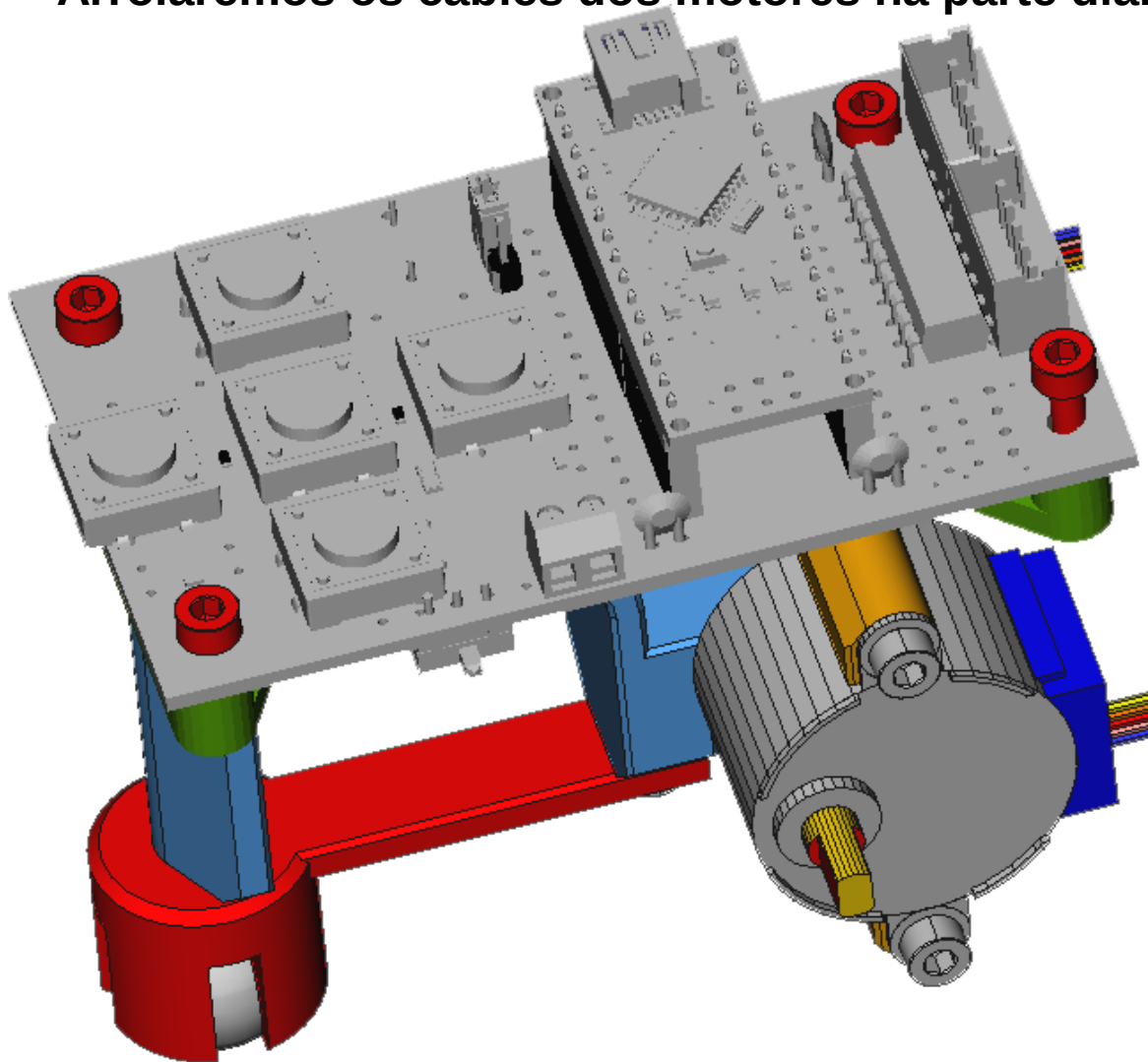
Arrolaremos os cables dos motores na parte dianteira do soporte (C.I.)



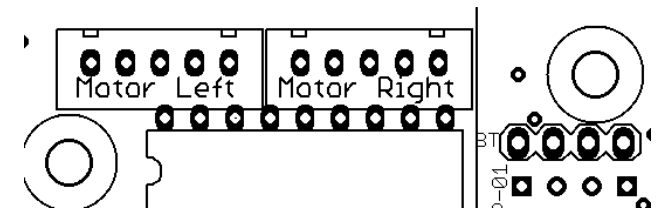
Montaxe do circuío impreso.:

Precisaremos catro (4) parafusos.

Arrolaremos os cables dos motores na parte dianteira do soporte (C.I.).



Conectaremos os cables dos motores nos conectores, coidando que os motores esquerdo e dereito queden no seu conector.



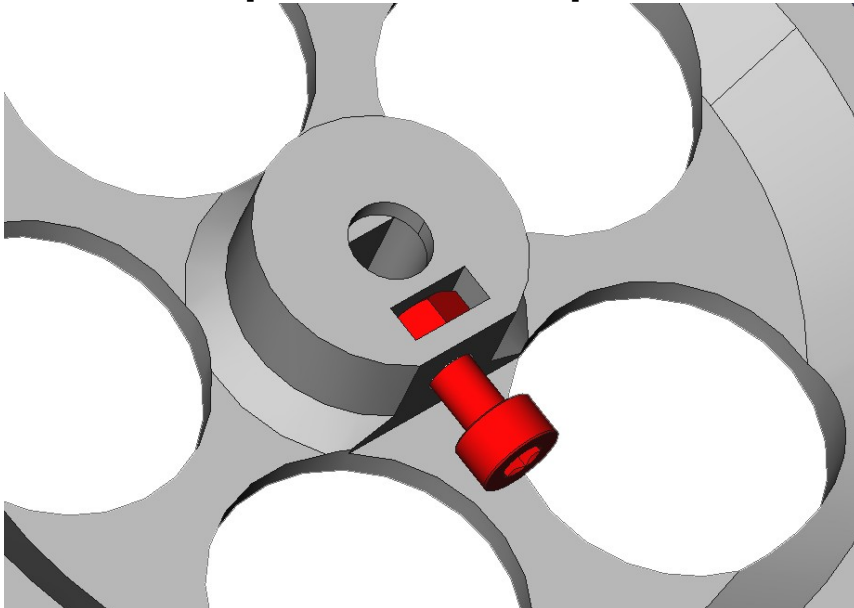
Colocar as porcas nas rodas.:

Precisaremos catro (4) parafusos.

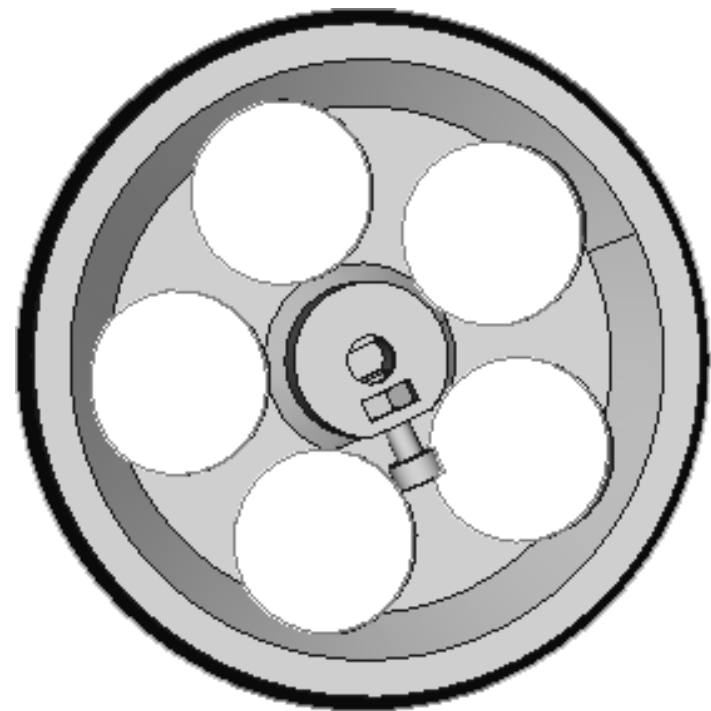
Precisaremos dúas (2) porcas e dous (2) parafusos.

En caso necesario nos axudaremos dun soldador tipo lapis quente, tendo coidado que a porca quede centrada.

Abocar o parafuso a na porca.



Calzar as rodas coas Xuntas tóricas.

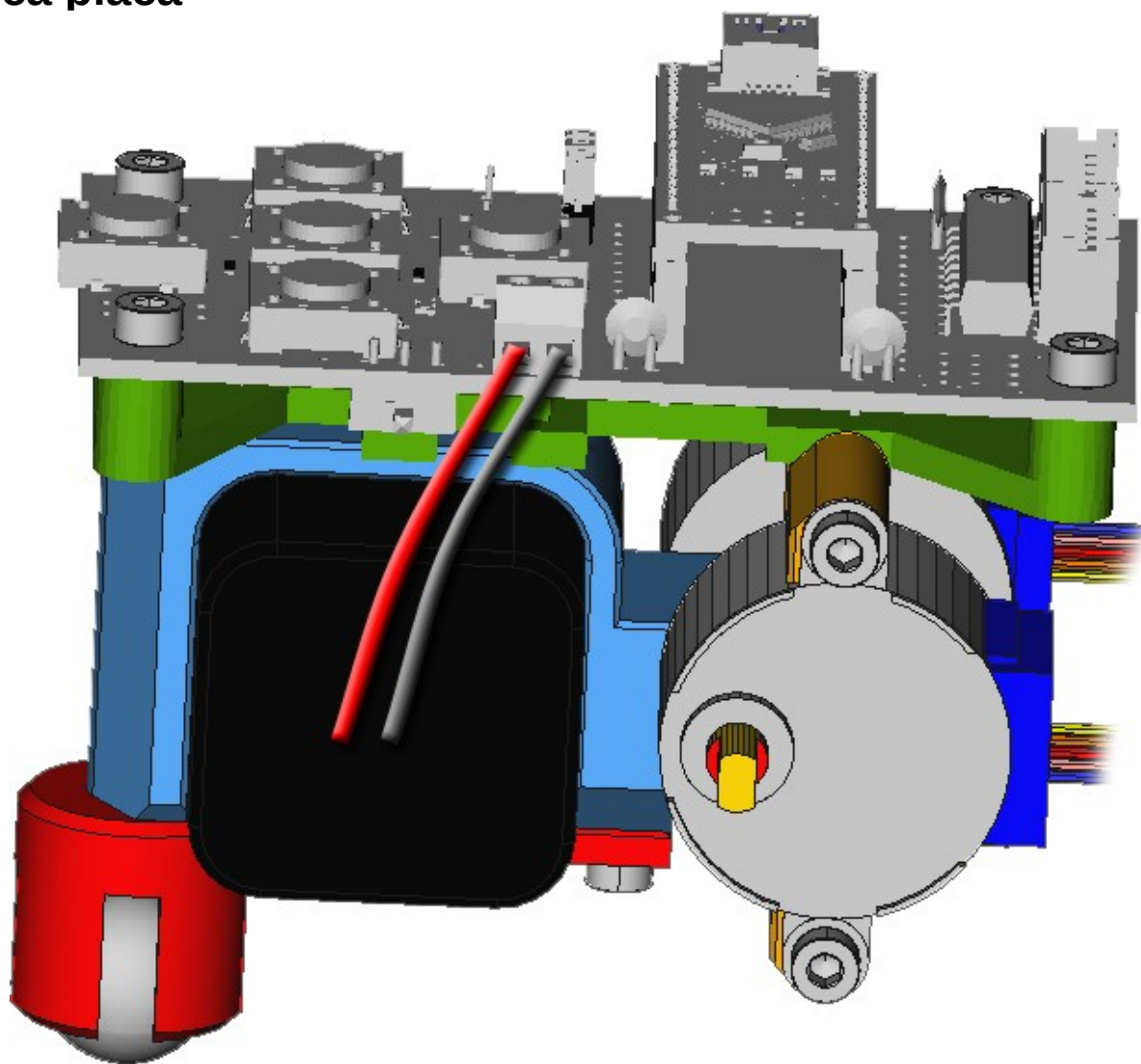


Colocar as pilas no porta pilas e poñelo no escornabot.:

Facer as conexións ca placa

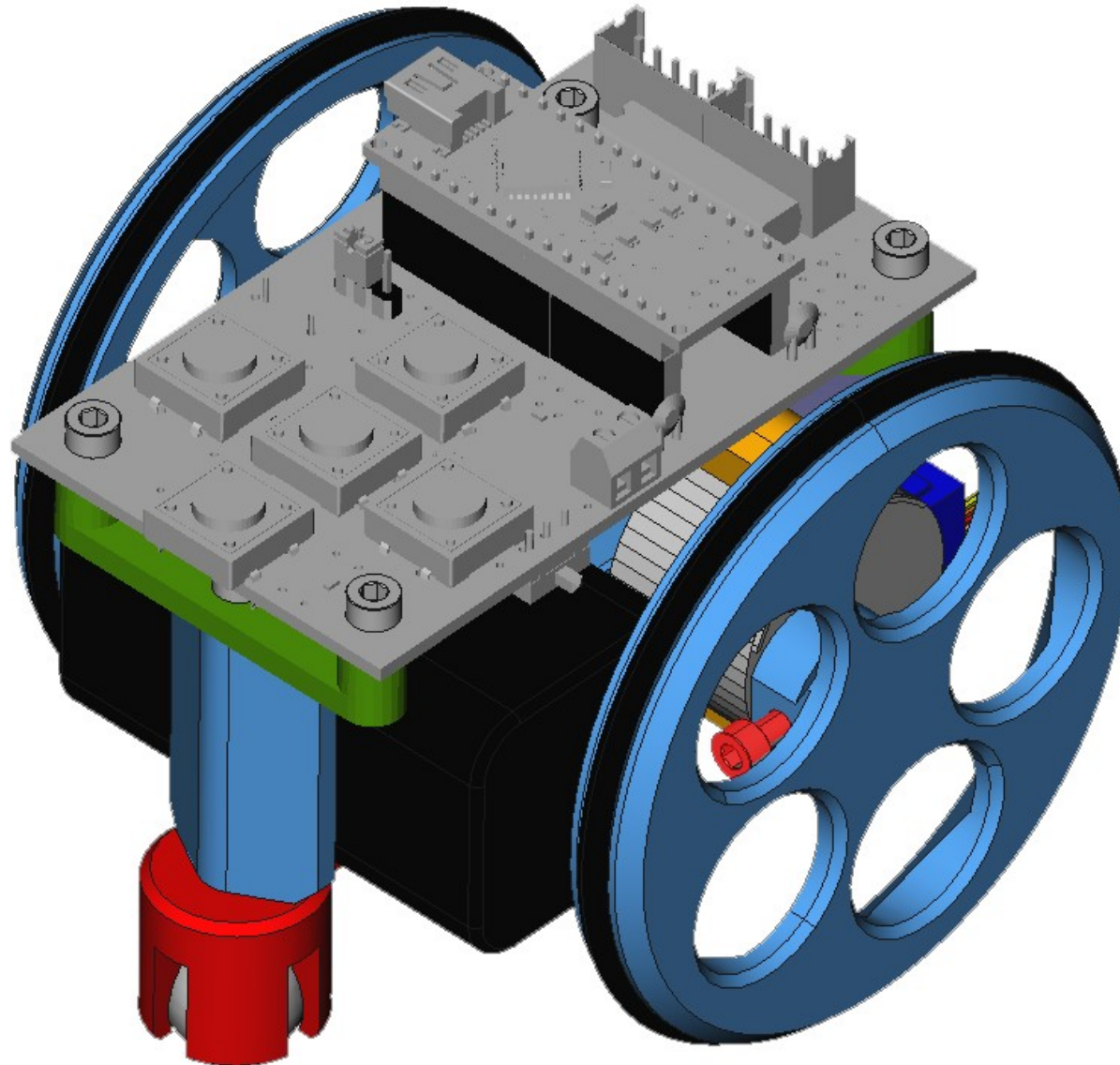
Cable vermello

Cable preto

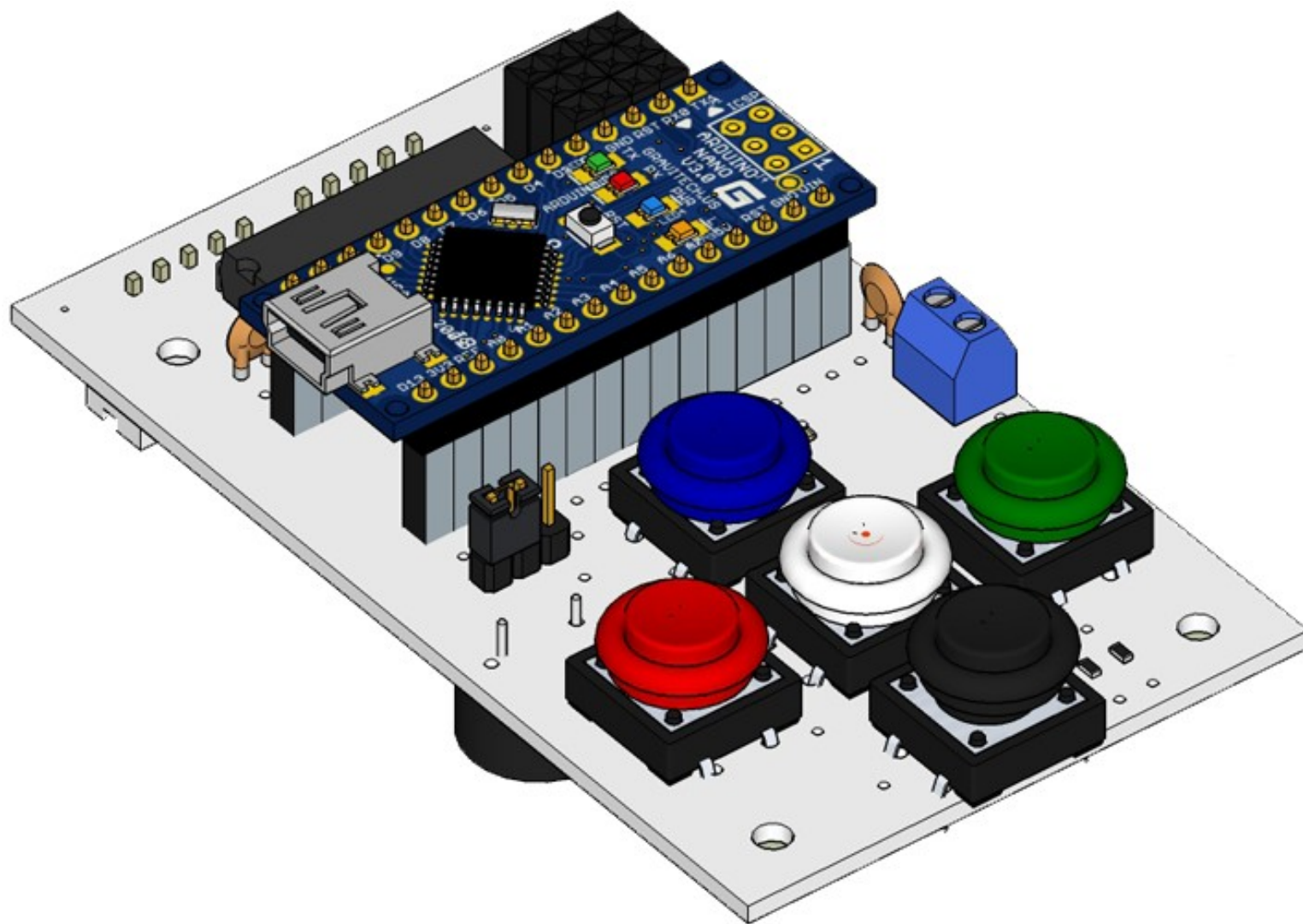


Colocar as rodas nos motores.:

Axustar os parafusos (non é preciso facer forza).



Xa só queda pinchar o arduino na placa e os botóns nos pulsadores.:



A colocación dos botons **vermello** e **verde** segue a norma das luces de navegación.


Programar o Arduino (usando o IDE Arduino):

<https://www.arduino.cc/en/Main/Software>

[Home](#) [Buy](#) [Download](#) [Products](#) [Learning](#) [Forum](#) [Support](#) [Blog](#)

DOWNLOAD

Download the Arduino Software



ARDUINO 1.6.6

The open-source Arduino Software (IDE) makes it easy to write code and upload it to the board. It runs on Windows, Mac OS X, and Linux. The environment is written in Java and based on Processing and other open-source software.

This software can be used with any Arduino board. Refer to the [Getting Started](#) page for installation instructions.

Windows Installer
Windows ZIP file for
Mac OS X 10.7 Lion
Linux 32 bits
Linux 64 bits
[Release Notes](#)
[Source Code](#)
[Checksums](#)

Instalar o IDE e baixar o firmware para o Escornabot.

<https://github.com/escornabot>

GitHub

This repository

[Explore](#)

[Features](#)

[Enterprise](#)

[Pricing](#)



escornabot / **arduino**

[Watch](#)

[Releases](#)

Tags

v1.2-brivoi

6af60e3

v1.2-brivoi



rafacouto tagged this on 15 Sep · **2 commits** to releases since this tag

v1.2 (aka 'Brivoi').

Downloads



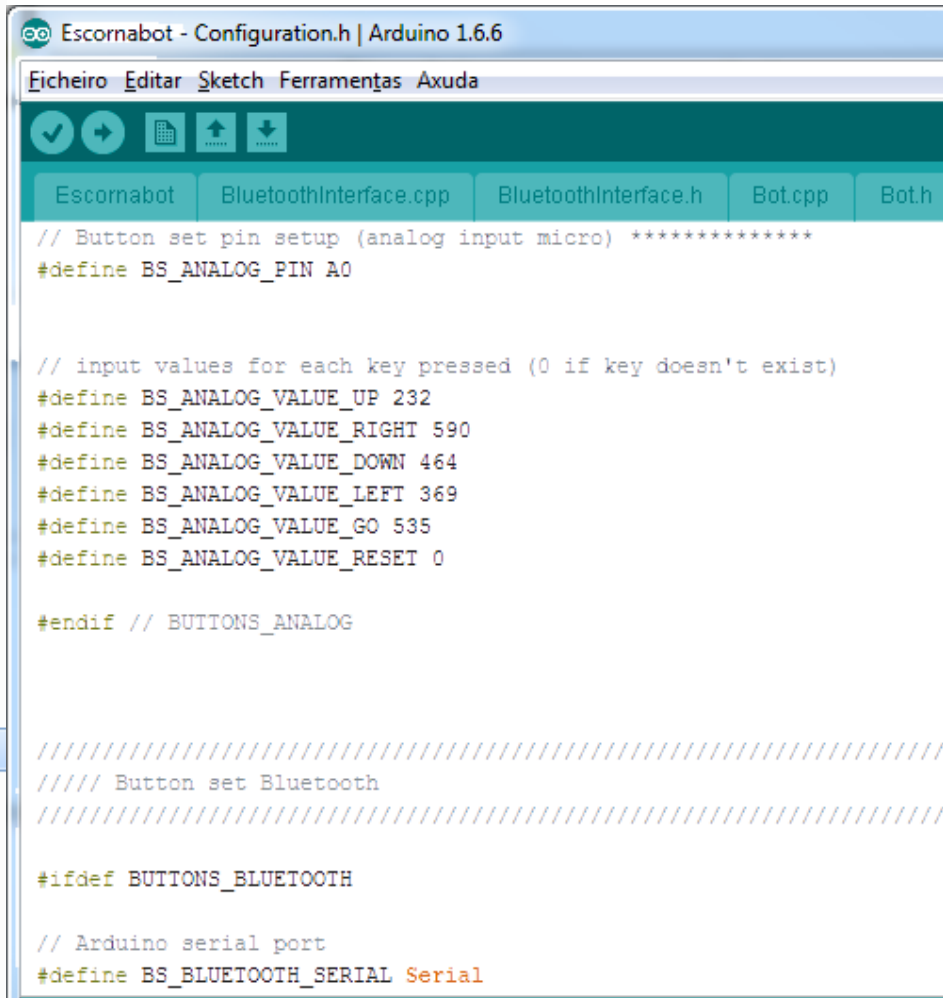
[Source code](#) (zip)



[Source code](#) (tar.gz)

Cargar o escornabot.ino no IDE arduino.

- Configuration.h
- SimpleLed.h
- ButtonSetAnalog.cpp
- BluetoothInterface.cpp
- BluetoothInterface.h
- Bot.cpp
- Bot.h
- ButtonSet.cpp
- ButtonSet.h
- ButtonSetAnalog.h
- ButtonSetDigital.cpp
- ButtonSetDigital.h
- Buzzer.cpp
- Buzzer.h
- Engine.cpp
- Engine.h
- EngineSteppers.cpp
- EngineSteppers.h
- Enums.h
- Escornabot.h
- Escornabot.ino**
- EventListener.h
- EventManager.cpp
- EventManager.h
- LICENSE.txt
- MoveList.cpp
- MoveList.h
- PersistentMemory.cpp
- PersistentMemory.h
- SimpleLed.cpp



```
Escornabot - Configuration.h | Arduino 1.6.6
Ficheiro Editar Sketch Ferramentas Axuda

Escornabot BluetoothInterface.cpp BluetoothInterface.h Bot.cpp Bot.h

// Button set pin setup (analog input micro) *****
#define BS_ANALOG_PIN A0

// input values for each key pressed (0 if key doesn't exist)
#define BS_ANALOG_VALUE_UP 232
#define BS_ANALOG_VALUE_RIGHT 590
#define BS_ANALOG_VALUE_DOWN 464
#define BS_ANALOG_VALUE_LEFT 369
#define BS_ANALOG_VALUE_GO 535
#define BS_ANALOG_VALUE_RESET 0

#endif // BUTTONS_ANALOG

////////////////////////////////////
//// Button set Bluetooth
////////////////////////////////////

#ifdef BUTTONS_BLUETOOTH

// Arduino serial port
#define BS_BLUETOOTH_SERIAL Serial
```

Axustes que podemos realizar.

Tipo de teclado.

Valores analóxicos dos pulsadores.

Para recollelos usar o

Escornabot_test_teclado.ino

<https://goo.gl/xjlqWg>

Pasos dos motores:

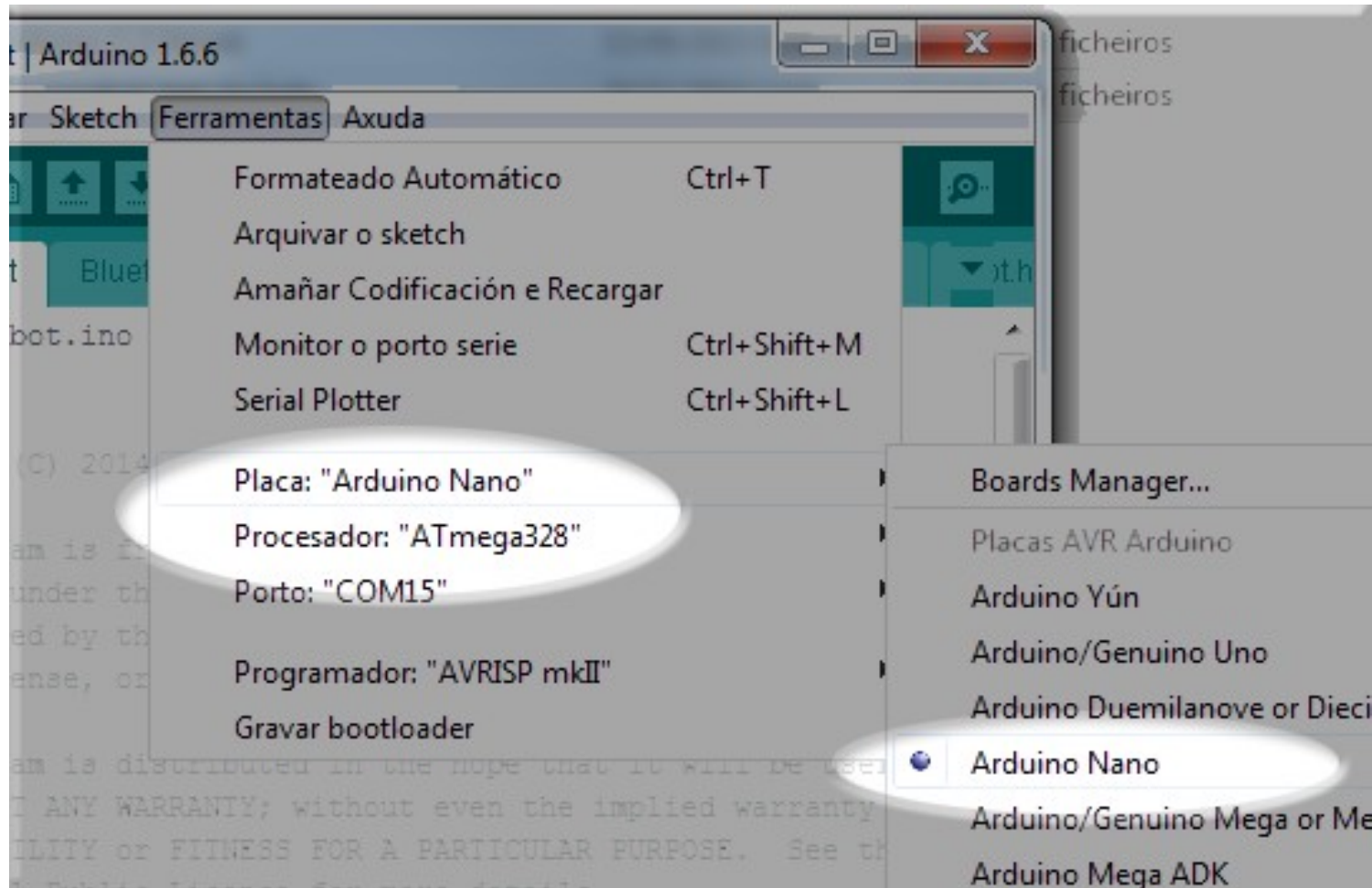
Para o avance a cuadrícula do xogo.

Para os xiros de 90° ou 60° para as grellas.

Configuración bluetooth , etc...

Unha vez configurado pasaremos o programa o ArduinoNano.

Importante elixir a placa correcta:



Se nos confundimos non queimaremos o arduino , pero non o podemos usar ate reprogramar o cargador “bootloader”

A Xogar.:

E inventar xogos .

