

Nº 1

Proctor

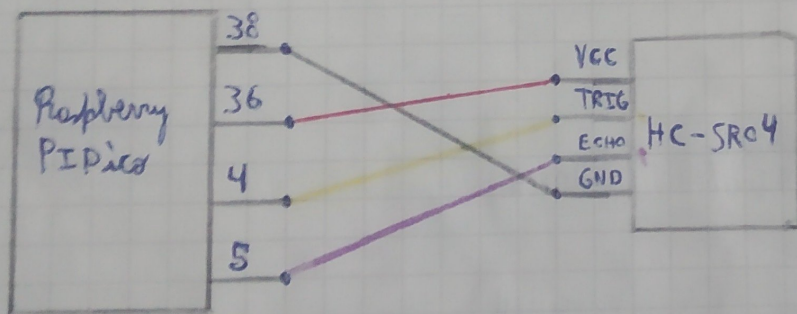
• ~~Circuitos (sin el giroscopio):~~

• Lista de Materiales:

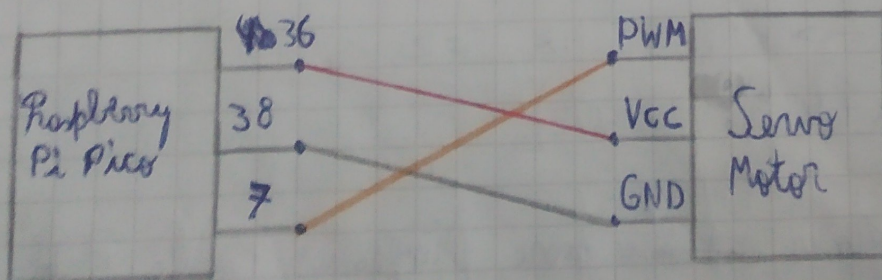
- Raspberry Pi Pico
- Sensor HC-SR04
- ~~Giroscopio~~ MPU6050
- Motor paso a paso o Servomotor \rightarrow Servomotor
- Potenciómetro (Regulador de Velocidad angular del Servo)
 \rightarrow de 10K Ω

solo con el HC-SR04

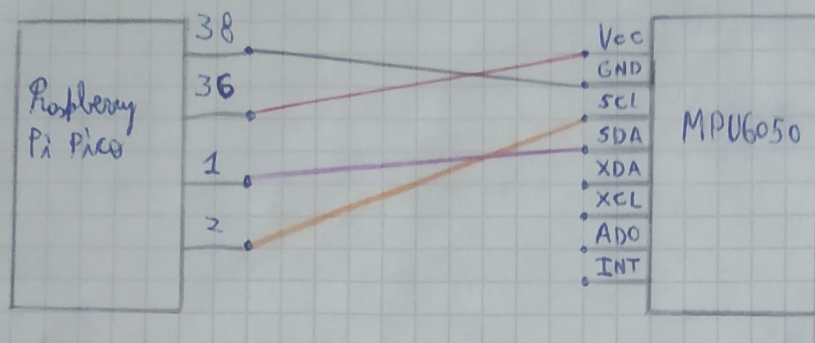
• Circuitos (~~sin MPU6050 y motor~~):



• Circuitos (solo con el motor):

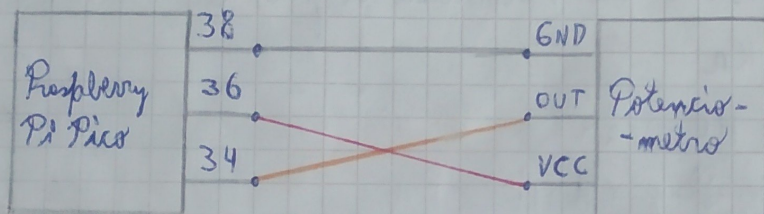


- Circuitos (solo con el MPU6050):

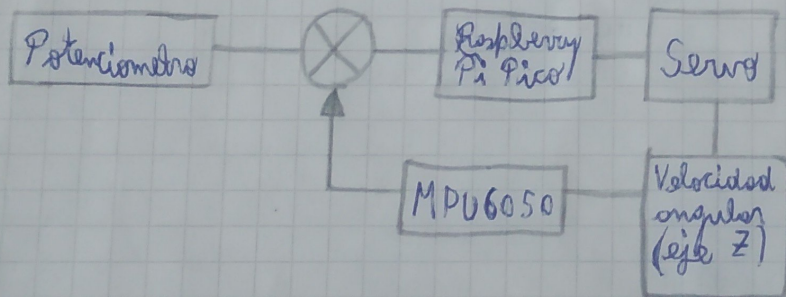


- ~~Sistema de control:~~

- Circuitos (solo el potenciómetro):



- Sistema de control:



• Servomotor → SG 90 → $f_{rec} = 50\text{Hz} / T = 20\text{ms}$

$$L \rightarrow T_{on} = (\alpha + 45^\circ) \cdot (100000/9)$$

Thony

Se puede utilizar el programa ~~servomotor~~ para programar con la Raspberry

~~Primer Programa~~ → ~~Servomotor y Potenciómetro:~~