



Basurero automático

Integrantes:

Reinaldo Andres Barbosa Contreras

Samuel Tovar Vásquez

Kevin Daniel Cortes Rodríguez

Objetivos:

- Diseñar un sistema de basurero automático que sea eficiente y responda de manera rápida y precisa a la detección de basura.
- Integrar sensores de proximidad para detectar la proximidad de la basura al basurero y activar el sistema cuando sea necesario.
- Implementar la celda de carga para medir el peso de la basura en el basurero.

