

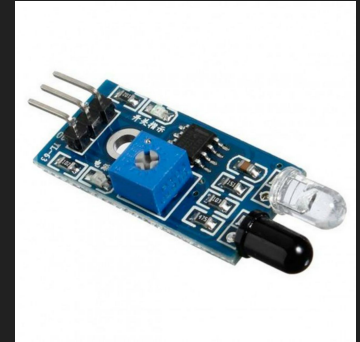
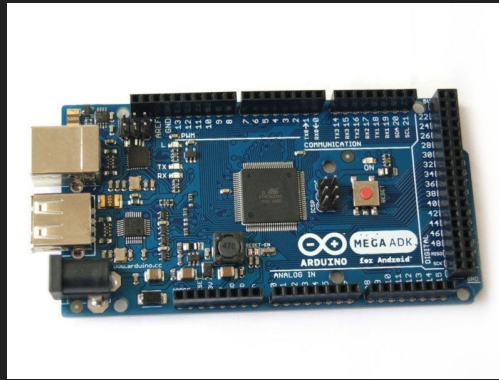
# PROYECTO SCALEXTRIC



Sergio González Rodríguez y Ricardo García García

# Materiales

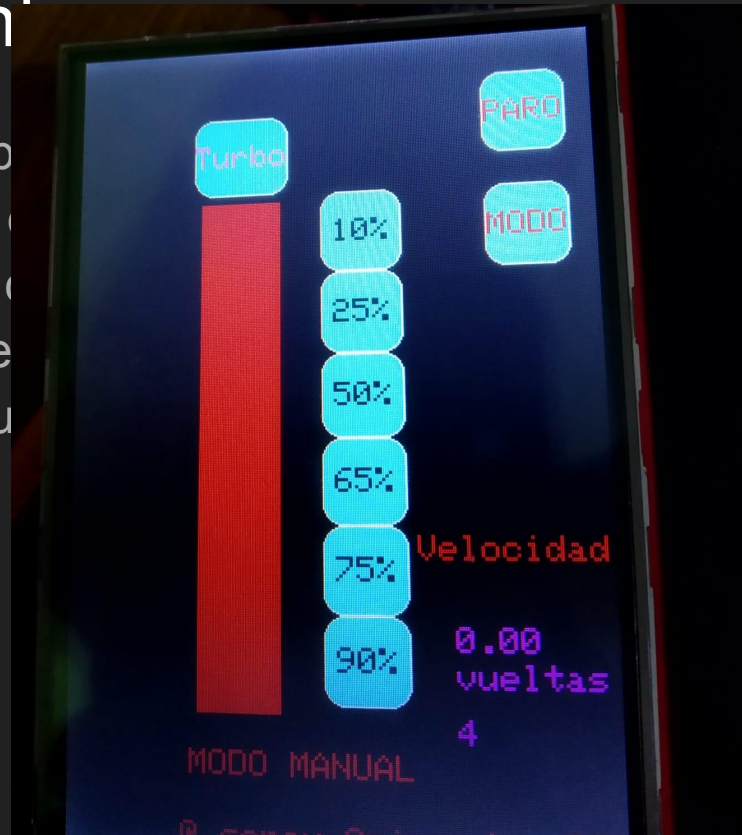
- Dos Arduinos MEGA 2560
- Dos Pantalla táctil TFT LCD de 3,5 pulgadas 480x320 480x320 para placa UNO Mega2560,
- Doce Módulo Sensor infrarrojo para evitar obstáculos IR para Arduino Smart Car Robot 3 cables reflectante fotoeléctrico nuevo
- Una pista de Scalextric Compact
- Cable
- Puente H con L2938D
- Fuente de alimentación regulable a 12V
- Protoboard
- Leds 5V



# Funcionamiento

La idea principal del proyecto es utilizar dos pantallas táctiles para controlar diferentes modos los cuales se ejecutan en la pista, con los sensores se mide la cantidad de voltaje que se genera.

Así se ve la pantalla:

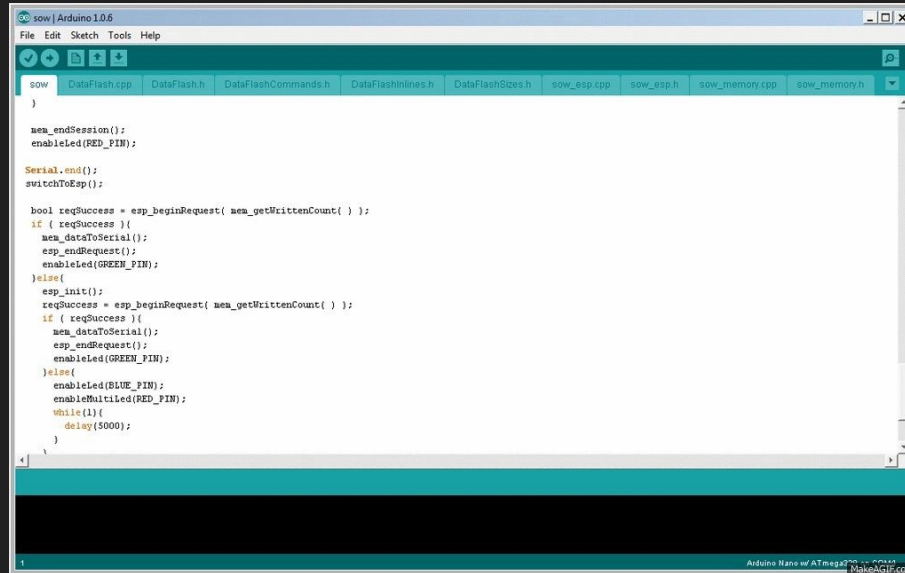


La idea principal del proyecto es utilizar dos pantallas táctiles para controlar diferentes modos los cuales se ejecutan en la pista, con los sensores se mide la cantidad de voltaje que se genera. Así se ve la pantalla:

# Programa:

<https://drive.google.com/file/d/12mZql-XwlyfK4kbuXGZnpYJgTJG4Jv5k/view?usp=sharing>

<https://create.arduino.cc/editor/Skiwel/7ca004b3-bddd-426d-b485-3e97041b2888/preview>



```
sow | Arduino 1.0.6
File Edit Sketch Tools Help

sow
DataFlash.cpp DataFlash.h DataFlashCommands.h DataFlashLines.h DataFlashSizes.h sow_esp.cpp sow_esp.h sow_memory.cpp sow_memory.h

}

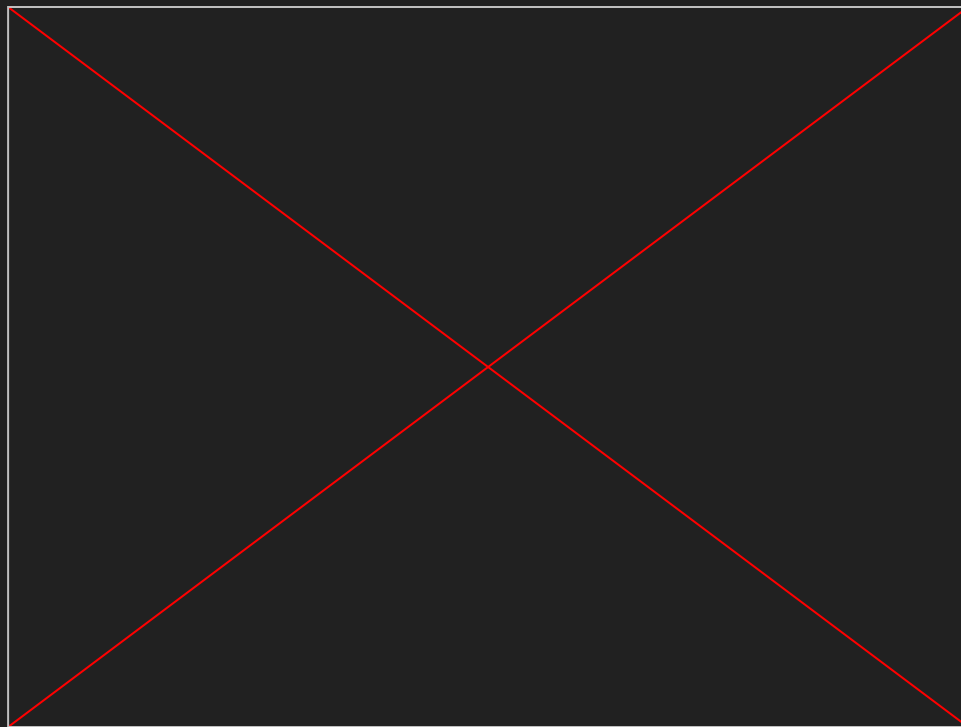
new_endSession();
enabled(LED_PIN);

Serial_end();
switchToEsp();

bool reqSuccess = esp_beginRequest( new_getWrittenCount() );
if ( reqSuccess ){
  new_dataToSerial();
  esp_endRequest();
  enabled(LED_PIN);
}else{
  esp_init();
  reqSuccess = esp_beginRequest( new_getWrittenCount() );
  if ( reqSuccess ){
    new_dataToSerial();
    esp_endRequest();
    enabled(LED_PIN);
  }else{
    enabled(LED_PIN);
    enabledMultitiled(LED_PIN);
    while(1){
      delay(5000);
    }
  }
}
```

# Videos:

Utilizando modo manual con los dos coches.



# Videos:

Modo automático para ver el cambio de velocidad

