

INTEGRANTES:

* ALEJANDRO ROSALES TORREZ
* GABRIEL NICOLAS RAMIREZ VILLARROEL
* ISSUR SEVERICHE
* BYRON MONTAÑO REA

INGENIERO:

. BEYMAR JIMENEZ RUIZ

PROYECTO

* AUTO A CONTROL REMOTO

(PROGRAMACIÓN EN ARDUINO)

FECHA:

* 24/10/2017

**INDICE**

Paso 1: Partes y herramientas necesarias

## Paso 2: ¿Qué es un robot?

## Paso 3: Estructura / Chasis

## Paso 4: Actuador

## Paso 5: Prepare el Terminal de Motores

## Paso 6: Monte el motor

## Paso 7: Instale el techo superior

## Paso 8: Controlador

## Paso 9: Puente H (Módulo LM 298)

## Paso 10: Entrada / Sensores

## Paso 11: Fuente de energía

Paso 12: Monte los componentes

## Paso 13: Cableado eléctrico

## Paso 14: Lógica de control

Paso 15: Software

## Paso 16: Pruebas

## Paso 17: Plan para el futuro