**SENSORES EN EL PROYECTO**

El sensor de fuerza colocado en el interior de la zapatilla, al ser pisado, activará los servomotores a su vez conectados a la placa de arduino soldada a la placa de metal y conectados a la batería situados en el exterior. Los servomotores aplicaran por tanto la fuerza necesaria para tensar los cordones y de esta forma “atar” los cordones. Los servomotores estarán ligados con los coordones para hacer esto posible.