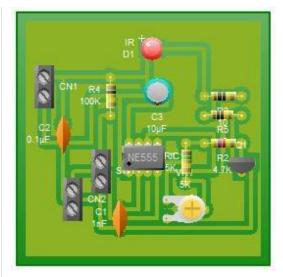
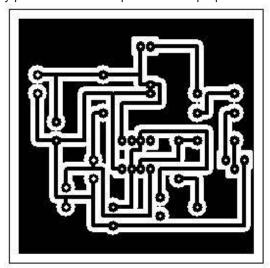


El primero, construido en un circuito impreso independiente, sacado de la pagina de R-Luis, es un oscilador basado en un circuito integrado 555, el cual genera una onda cuadrada cuya frecuencia puede ser cambiada por el potenciómetro VR1 la cual varia entre un rango de 36 a 40 kHz (dependiendo del receptor utilizado). Reduciendo el valor de R2 aumenta la intensidad de emisión y así su alcance. El transistor Q1 puede ser un 2N2222 o 2N2219, este amplifica la corriente para el LED IR. La onda es aplicada al LED IR, de tal forma que la luz emitida por el mismo es de naturaleza intermitente lo que permite utilizar una resistencia muy baja para su polarización (R3). Los LED's infrarrojos emiten un haz de luz invisible para el ojo humano.



y para los valientes que hacen su propio PCB:





y aqui esta el receptor:

Posts Relacionados



CIENCIA Y EDUCACIÓN

La Comunicacion



INFO

instalacion paso a paso,television satelital gratis



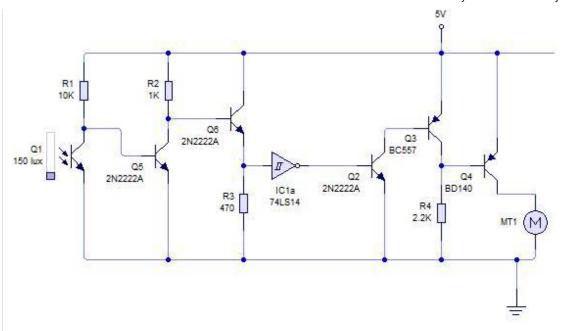
INIEO

Los 10 mandamientos en el mundo wireless



INFO

historia del telefono

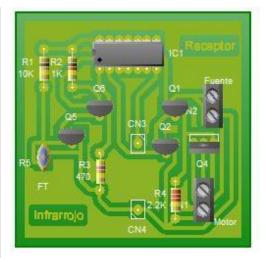


Este receptor viene de un Seguidor de Líneas, hice unas "modificaciones" y quedo como un receptor infrarrojo. La Etapa amplificadora la realizo Nestor Alejandro de Robots Peru, en donde simplemente consta de dos transistores 2n2222 que amplifican la señal recibida del fototransistor luego pasa por un schmitt trigger (74LS14 o pueden usar CD40106) que arregla y mejora la señal; además de ser inversora es un disparador schmitt trigger que mediante la entrada de un voltaje entre el rango de 0V a 5V este convierte esta señal en una señal digital pura.

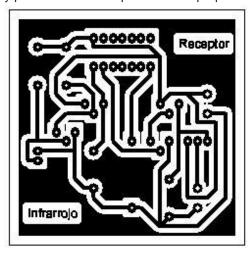
Luego viene la etapa que controla el encendido o apagado del motor;

Debido a que el transmisor manda una señal constantemente pasa lo siguiente.

El rayo incide en el fototransitor se amplifica la señal y el schmitt trigger arregla la señal y la niega con lo cual no conduce una corriente por Q2 (que puede ir polarizado a masa por medio de una resistencia de 10 K Ω) y a la vez Q3 no se activa y por medio de R4 el transistor Q4 se polariza y el motor se activa. Ahora suponiendo que no se recibe la señal del transmisor, el Schmitt Trigger invierte la señal (a 1 lógico) entonces Q2 se polariza y Q3 invierte la señal y el transistor Q4 se desactiva deteniendo el motor.

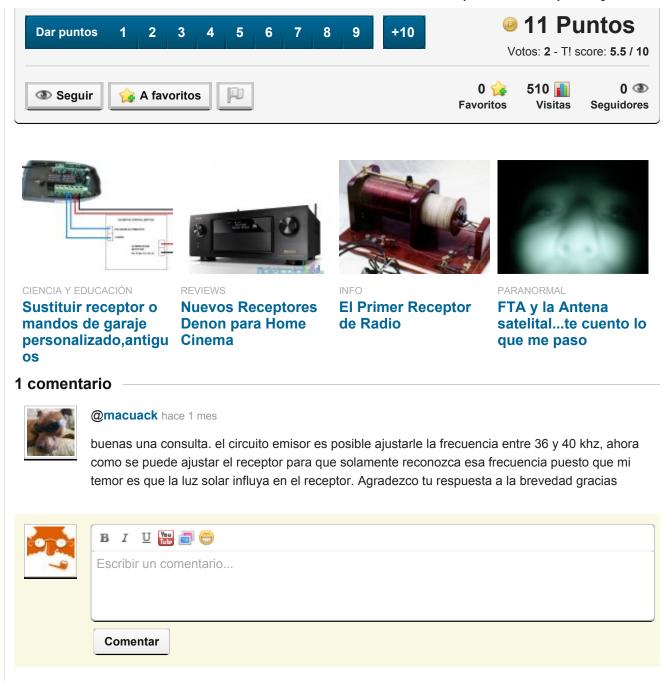


y para los valientes que hacen su propio PCB:



chau!







Versión anterior