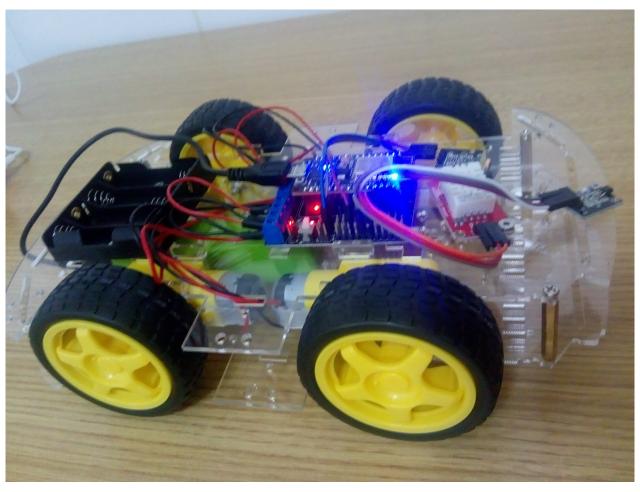
Tabla de contenido

0 Inicio	1.1
Intoducción	
1 Breve historia de los rovers	2.1
2 Material	2.2
2.1 NodeM CU	2.2.1
2.2. Shield motor	2.2.2
2.3 Chasis	2.2.3
2.4 DHT22	2.2.4
2.5 Hall	2.2.5
2.6 LDR	2.2.6
3 Conexiones	2.3
Capítulo 2	
Apartado uno capítulo 2	3.1
Apartado dos capítulo 2	3.2
Créditos	4.1

ROVER MARCIANO CON NodeMCU AruinoBlocks y BLYNK



En este curso trataremos de manejar el rover propuesto utilizando las siguientes herramientas:

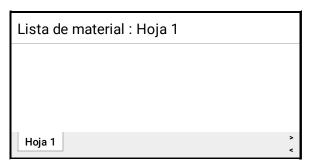
- Programación por bloques ArduinoBlocks para controlar la placa NodeMCU.
- Manejo de la App Blink para controlar el rover por wifi y con el móvil.
- AVANZADO
 - Creación de un servidor local BLINK con Raspbery

Breve historia de los rovers

falta poner enlace a la otra página

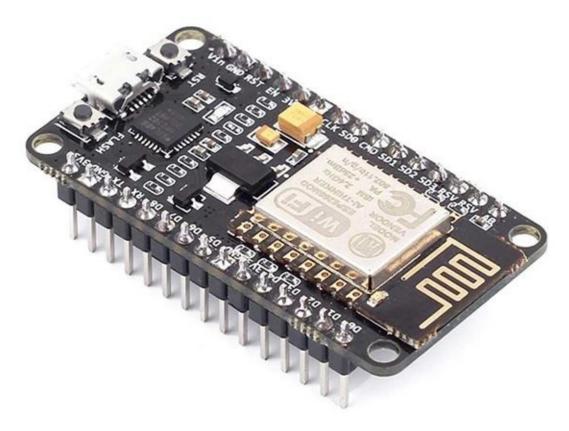
MATERIAL

El precio de este kit es aproximadamente 50ε



Material de préstamo de catedu

NodeMCU



Es una placa de desarrollo basado el el SoC (Sytem on a chip) ESP8266 e incorpora la comunicación Wifi que tanto falta en el Arduino.

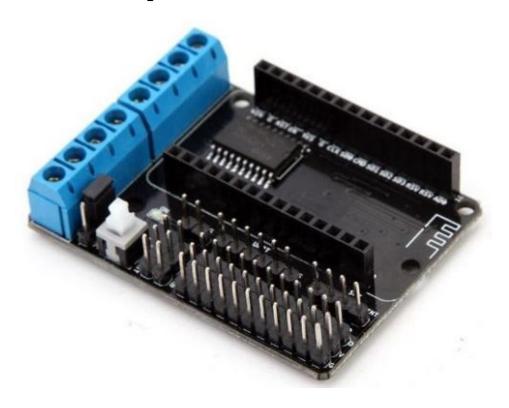
Desde que salió el ESP01 como primer módulo del ESP8266, se ha evolucionado mucho, mejorando la popularidad, potencialidad y bajando los precios. Actualmente (2020) se fabrica el ESP32.

Nosotros utilzamos en el Rover el NodeMCU basado en el ESP12E conocida como **NodeMCU** que apareció en el 2014 que se programaba con Lua.

Con el paso del tiempo esta placa se programa en varios lenguajes, siendo la más interesante desde el punto pedagógico que se pueda programar en el didáctico **entorno Arduino**.

Para más información recomendamos la página de Luis Llamas (https://www.luisllamas.es/esp8266-nodemcu/)

Shield motor para NodeMCU



chasis



Se elije este chasis por su bajo coste y con tracción 4x4 (en marte no hay carreteras asfaltadas).

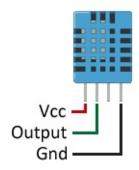
DHT22



Créditos: CC-BY-NC-SA Luis Llamas

Es un sensor que mide de forma sencilla tanto la temperatura como la humedad. Este sensor aparece en el curso de Aularagón Arduino con código

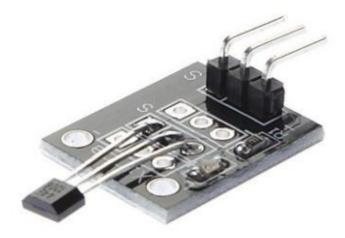
Su conexión es sencilla:

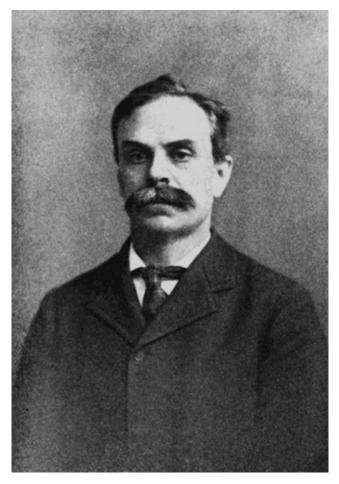


Créditos: CC-BY-NC-SA Luis Llamas

Para saber más recomendamos la página de Luis Llamas

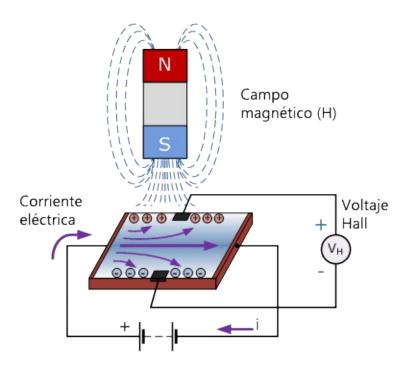
Sensor efecto Hall





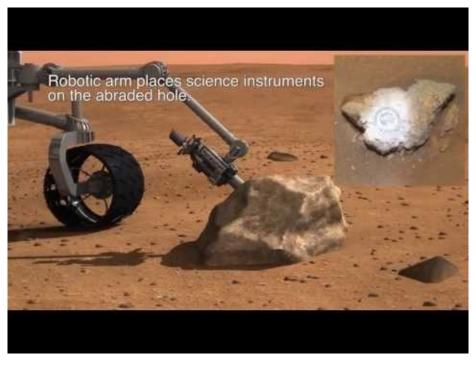
De Desconocido - Popular Science Monthly Volume 64, Dominio público

Edwin Helbert Hall descubrió en 1879 que en presencia de un campo magnético, un conductor que conduzca una corriente se le producía un campo eléctrico porque las cargas eléctricas se desviaban de su trayectoria principal, nuestro sensor simplemente mide ese campo eléctrico:



De Luis Llamas CC-BY-NC

Nuestro rover analizará si las rocas que hay cerca de él tienen ferritas midiendo su componente magnético. Una aproximación tosca de los rovers actuales pero sirve para acercar el mundo de la medición remota al alumnado :



Video link

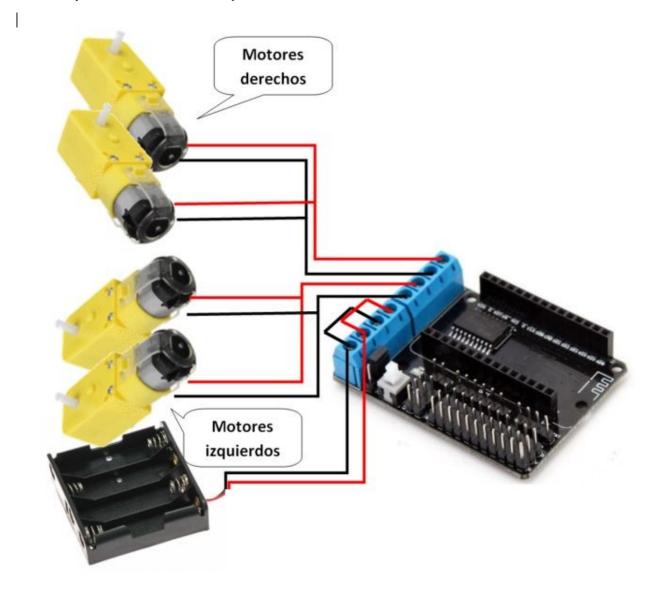
Sensor de luz LDR.



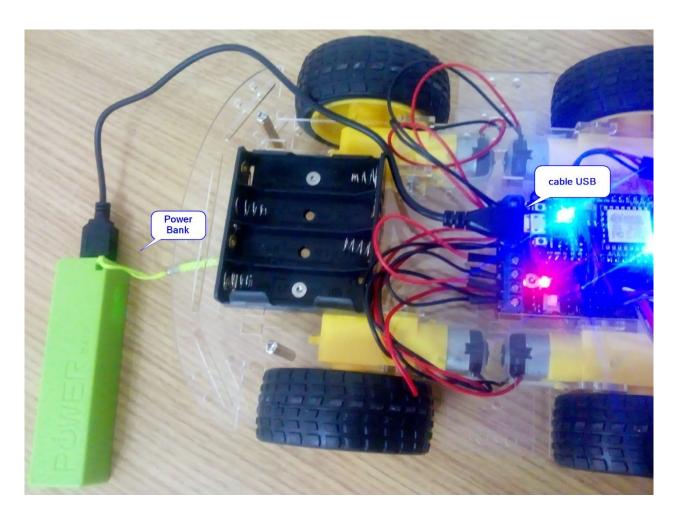
Conexiones.

Conexiones motores y batería

Este es el esquema de conexión de los motores y de la batería con el Shield :



Una alternativa a la conexión de la batería es utilizar un PowerBank y diréctamente al NodeMCU como podemos ver en la foto :



Conexiones NodeMCU sensores con la Shield.

El sensor de efecto Hall y el sensor DHT22 lo conectaremos a las entradas digitales, nosotros hemos elegido

- DHT22 a D5
- Efecto Hall al D6

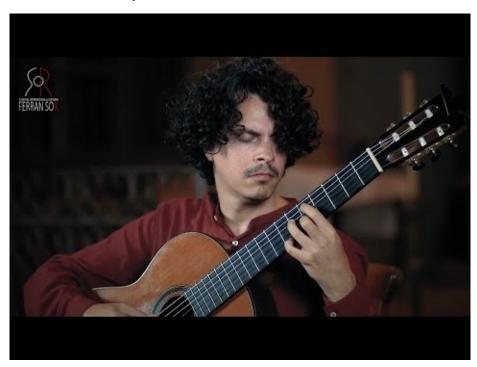
Es recomendable no usar D4 pues lo utilizaremos como Led

El sensor de luz LDR al ser analógico, lo conectaremos en la única entrada analógica que tiene esta shield



Introducción

Podemos incluir vídeos de youtube.



Video link

Título uno

Y a escribir...

Autores

CONSEJERÍA DE EDUCACIÓN Y FORMACIÓN PROFESIONAL DEL GOBIERNO DE CANTABRIA



Coordinación y montaje:

Cualquier observación o detección de error por favor aquí soporte.catedu.es

Los contenidos se distribuy e bajo licencia Creative Commons tipo BY-NC-SA.



Departamento de Educación, Cultura y Deporte



