
Tabla de contenido

0 Inicio	1.1
----------	-----

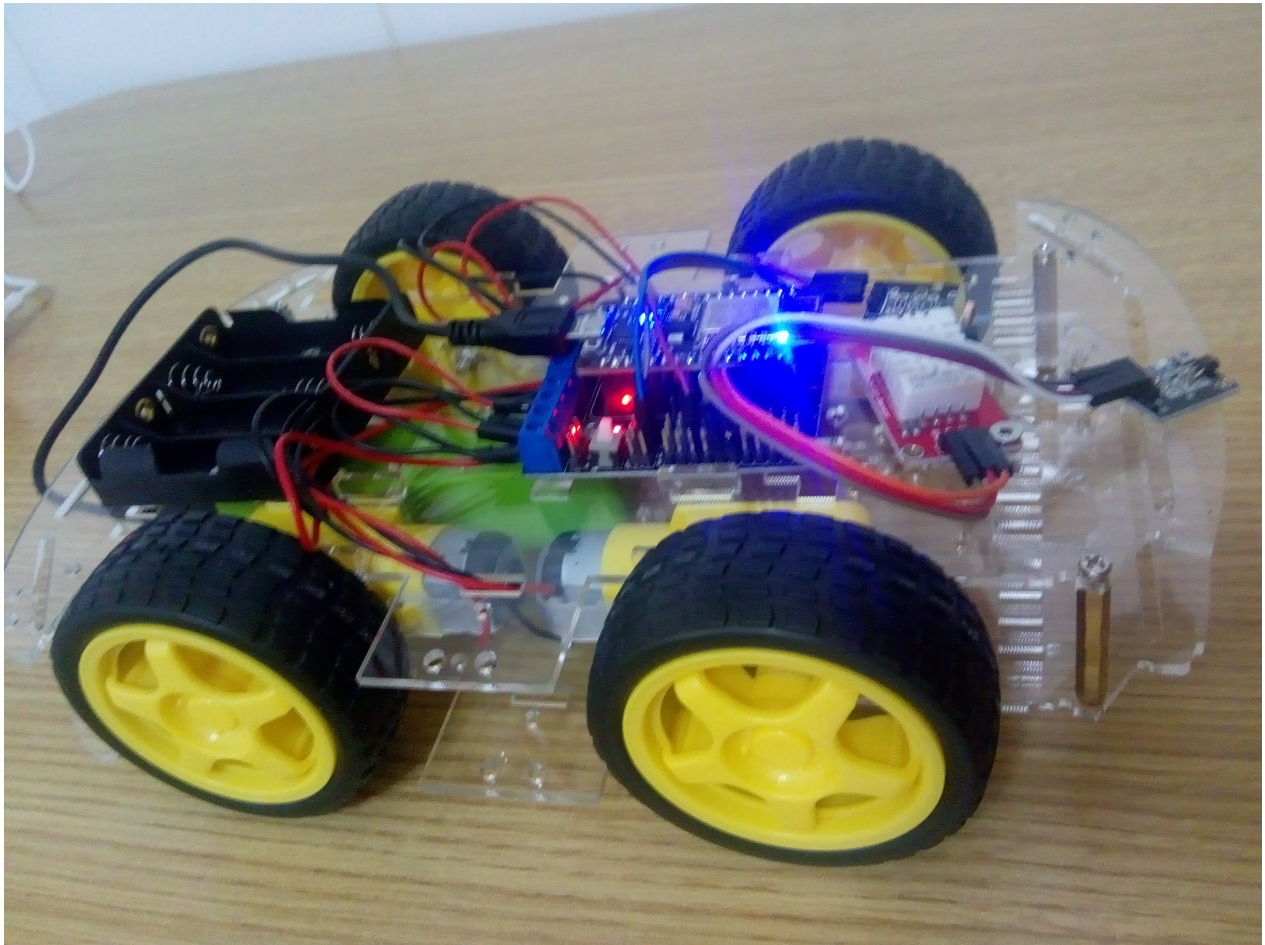
Introducción

1 Breve historia de los rovers	2.1
2 Material	2.2
2.1 NodeMCU	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 50€

Lista de material : Hoja 1

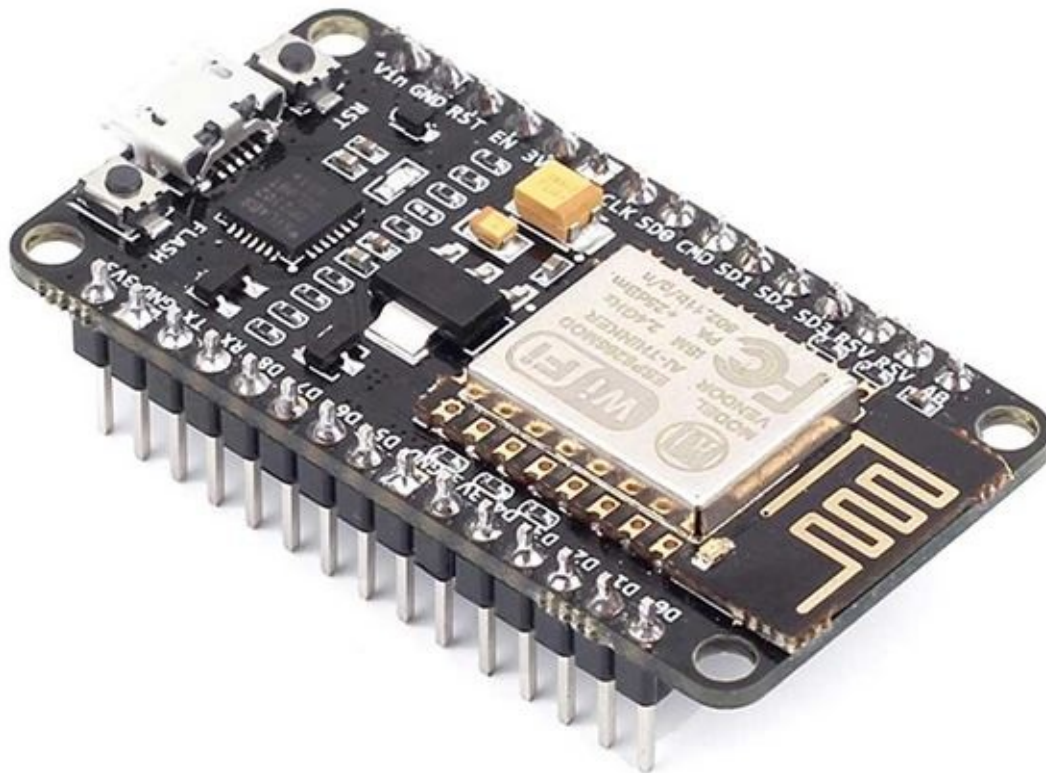
Hoja 1

>

<

Material de préstamo de catedu

NodeMCU



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

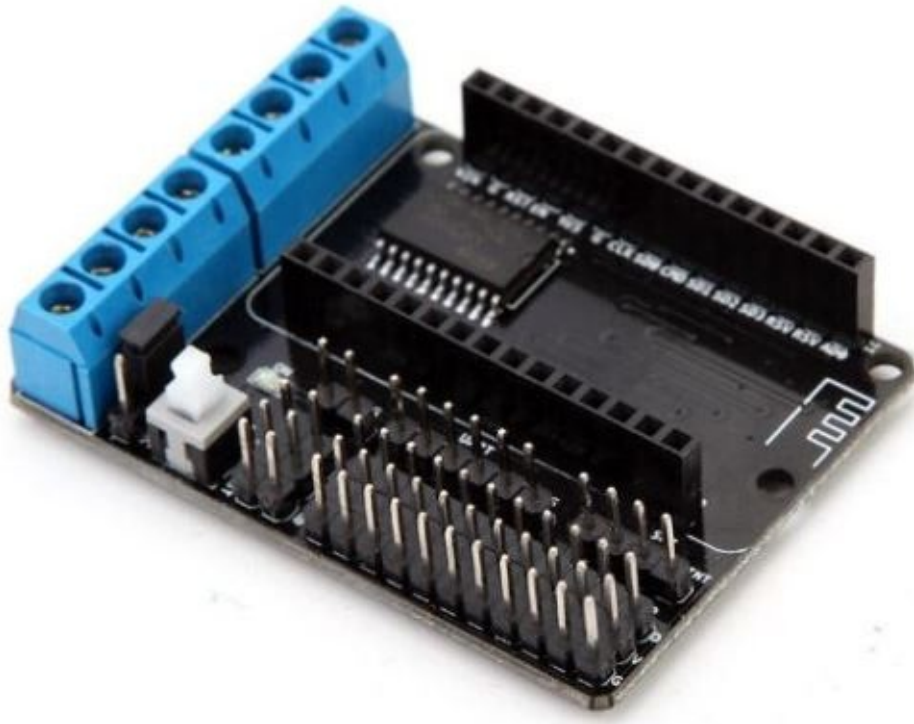
Desde que salió el ESP01 como primer módulo del ESP8266, se ha evolucionado mucho, mejorando la popularidad, potencialidad y bajando los precios. Actualmente (2020) se fabrica el ESP32.

Nosotros utilizamos 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).

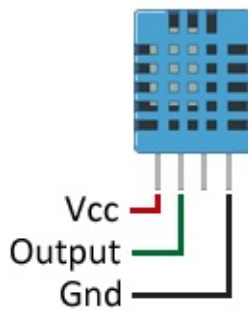
DHT22



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](#)

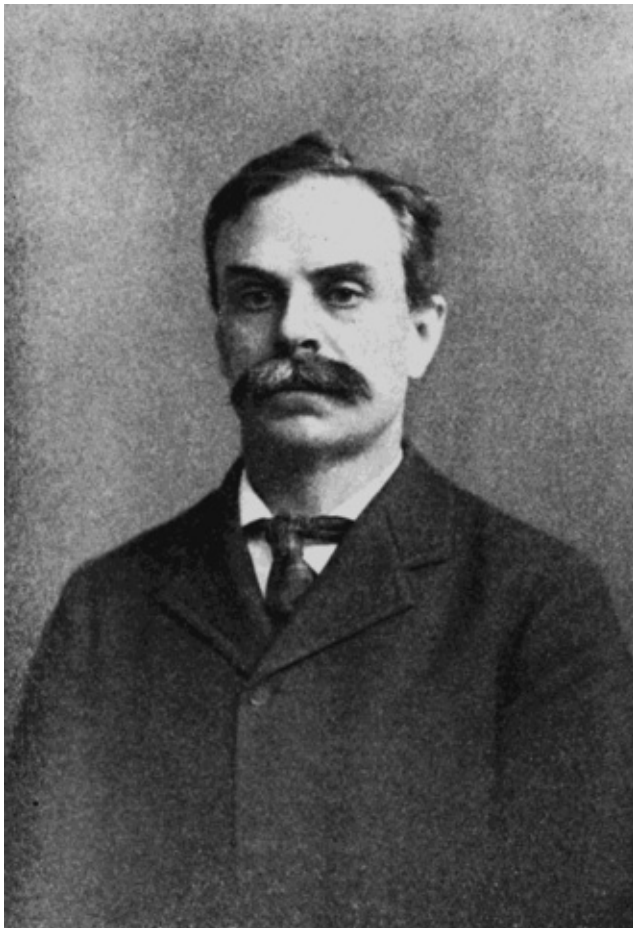
Su conexión es sencilla :



Créditos: CC-BY-NC-SA [Luis Llamas](#)

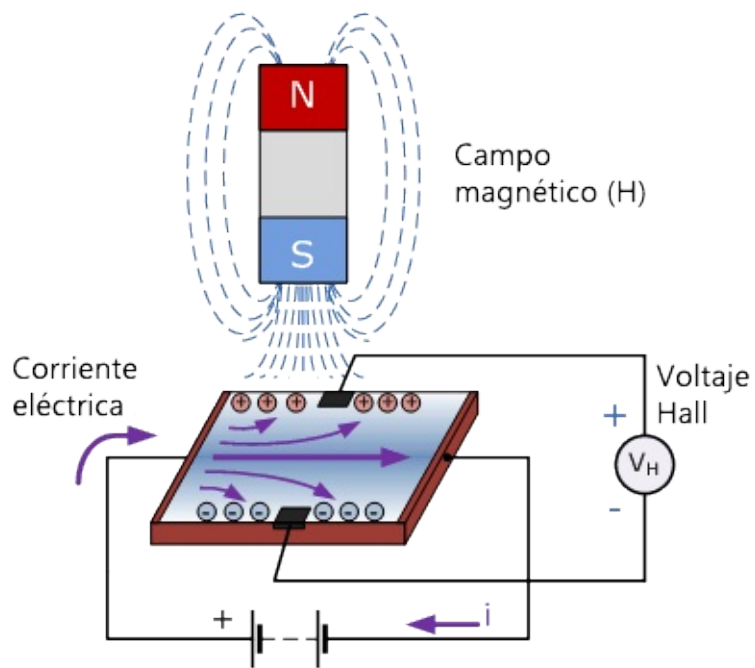
Para saber más recomendamos la página de [Luis Llamas](#)

Sensor efecto Hall



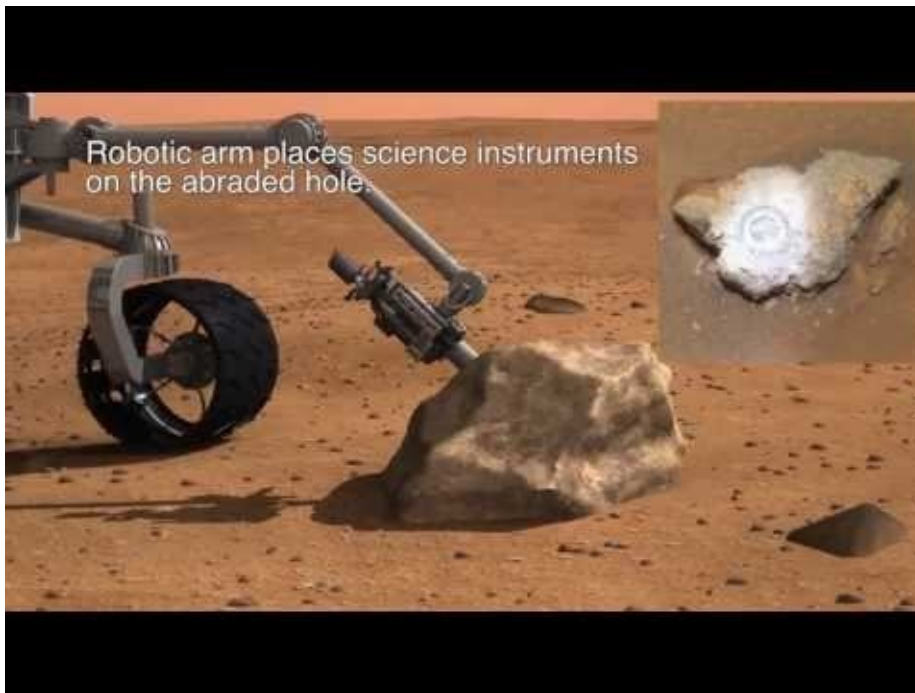
De Desconocido - [Popular Science Monthly Volume 64](#), Dominio público

[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](#)

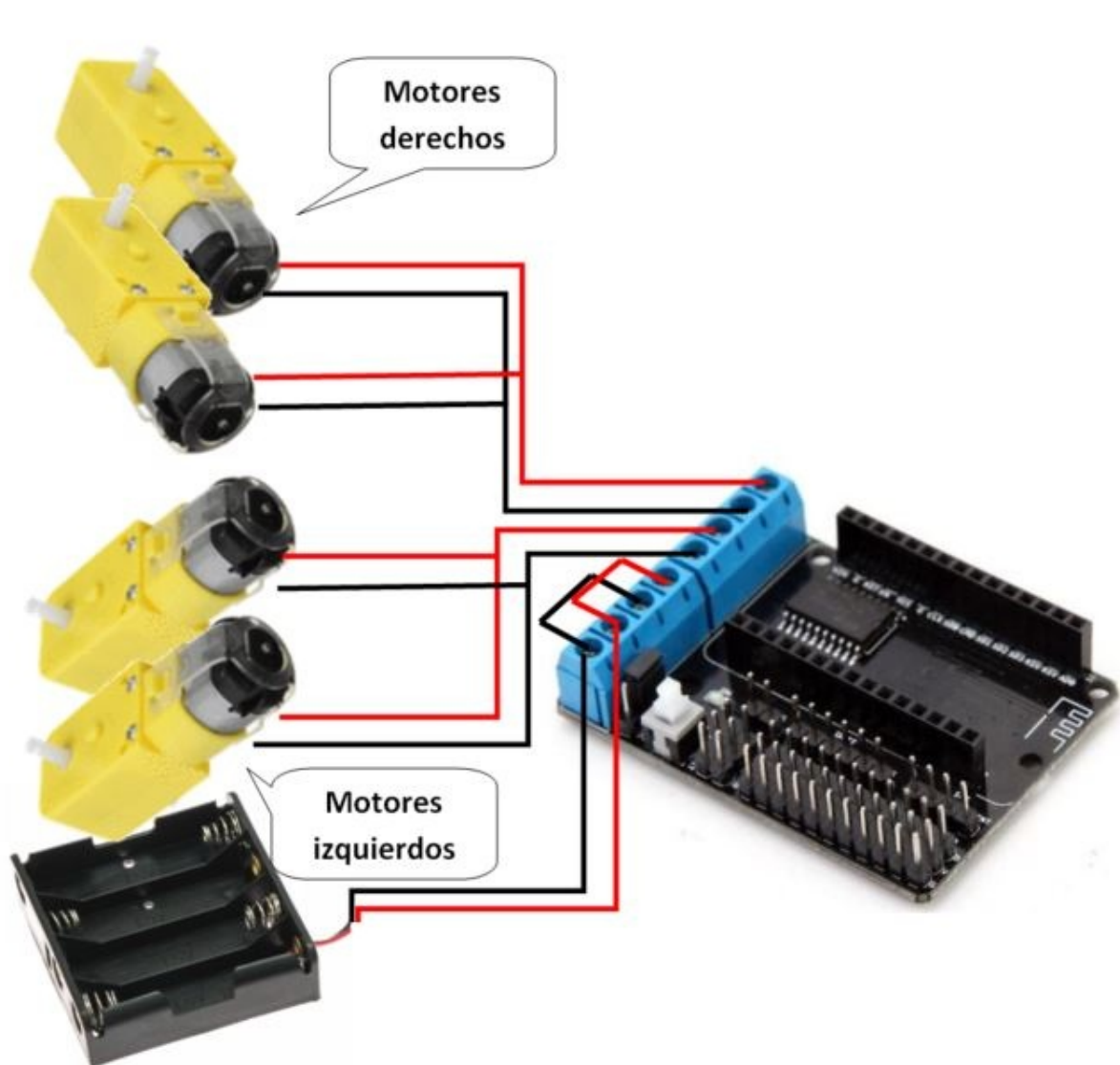
Sensor de luz LDR.



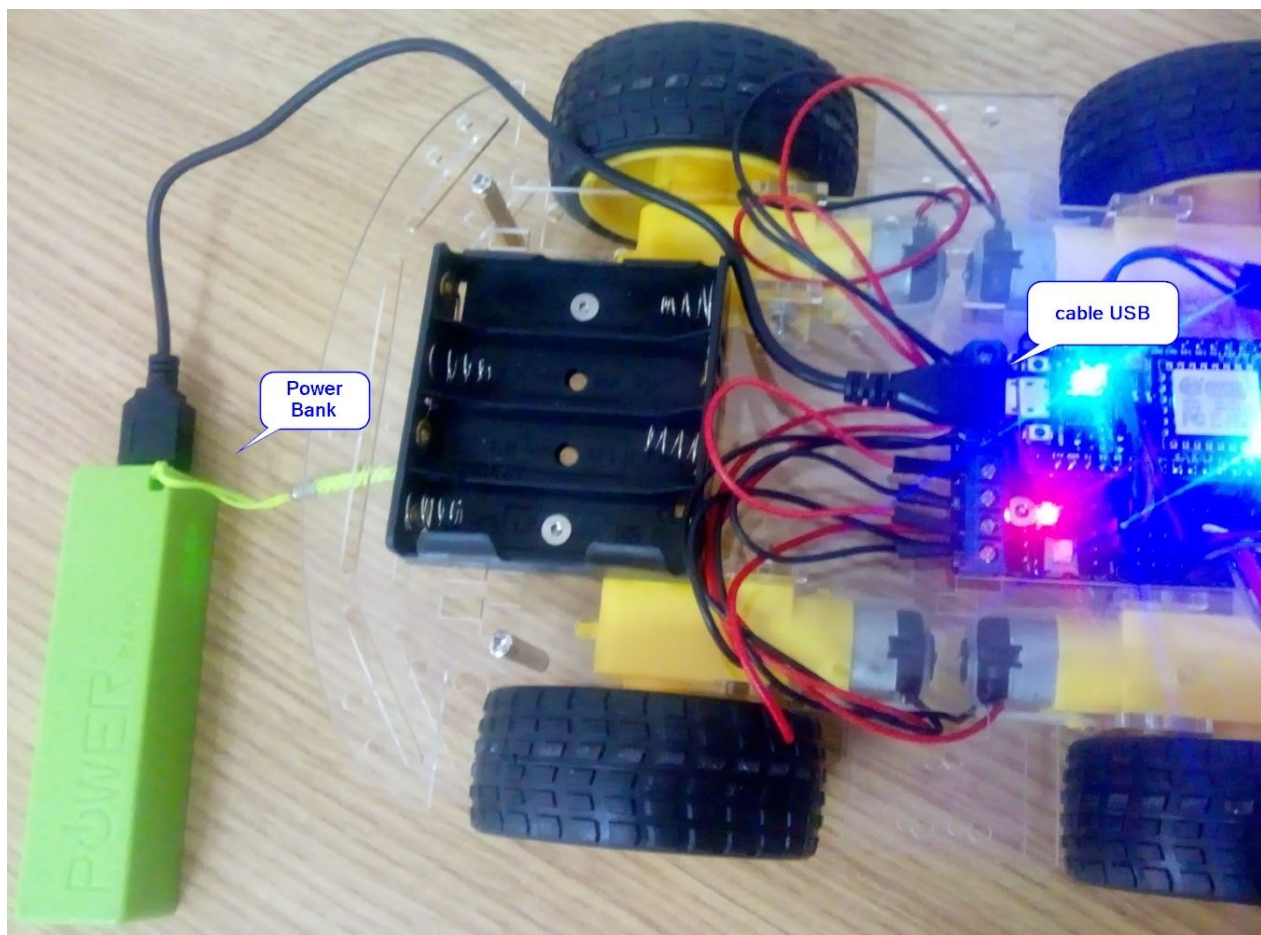
Conexiones.

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 :



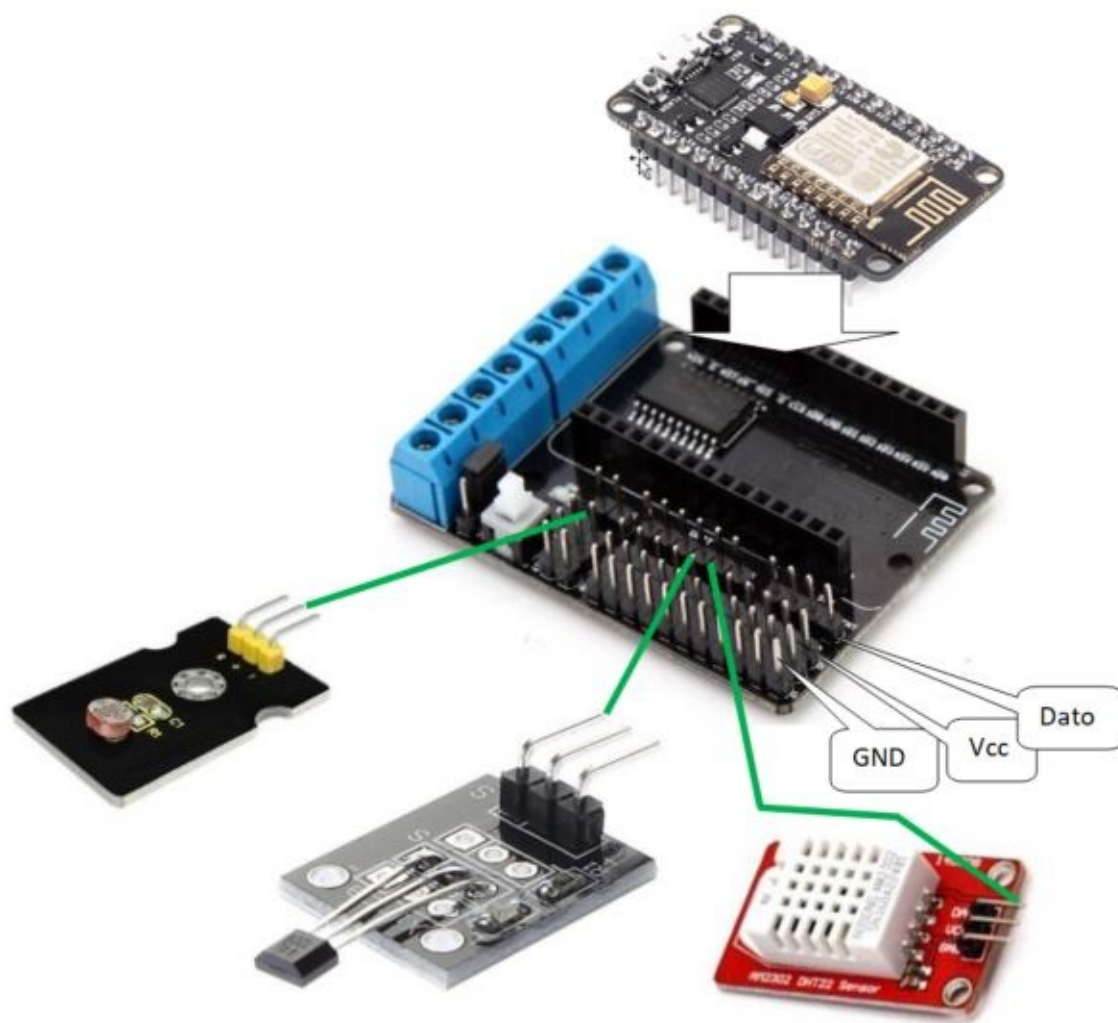
Conexiones NodeMCU sensores con la Shield.

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 distribuye bajo licencia Creative Commons tipo BY-NC-SA.



GOBIERNO DE ARAGON

Departamento de Educación,
Cultura y Deporte

CATEDU 
CENTRO ARAGONÉS de TECNOLOGÍAS para la EDUCACIÓN

