

MAUSCOPE

MAUSCOPE

Microscopía Moderna

Juan Barbosa

Departamento de Física
Universidad de los Andes



CONTENIDOS

| | | |
|----------|-------------------------|----------|
| 0.1 | Abstract | vi |
| 1 | Microcontrolador | 1 |
| 2 | Mauscope.py | 3 |

vi

0.1 Abstract

CAPÍTULO 1

MICROCONTROLADOR

El microcontrolador tiene las siguientes tareas:

1. Control de los motores.
2. Intensidad lumínica*.
3. Detección por reflexión láser**.

El microcontrolador usado corresponde con el ATMEGA328-p. Comunicación por protocolo UART:

| Valor | Descripción |
|-------|-------------|
| A | Canal X |
| B | Canal Y |
| C | Canal Z |

| Valor | Descripcin |
|-------|------------|
| 0 | Derecha |
| 1 | Izquierda |
| 2 | Pasos: 1 |
| 3 | Pasos: 64 |
| 4 | Pasos: 128 |
| 5 | Pasos: 192 |
| 6 | Pasos: 256 |
| 7 | Pasos: 320 |
| 8 | Pasos: 384 |
| 9 | Pasos: 448 |
| A | Pasos: 512 |

CAPÍTULO 2

MAUSCOPE.PY
