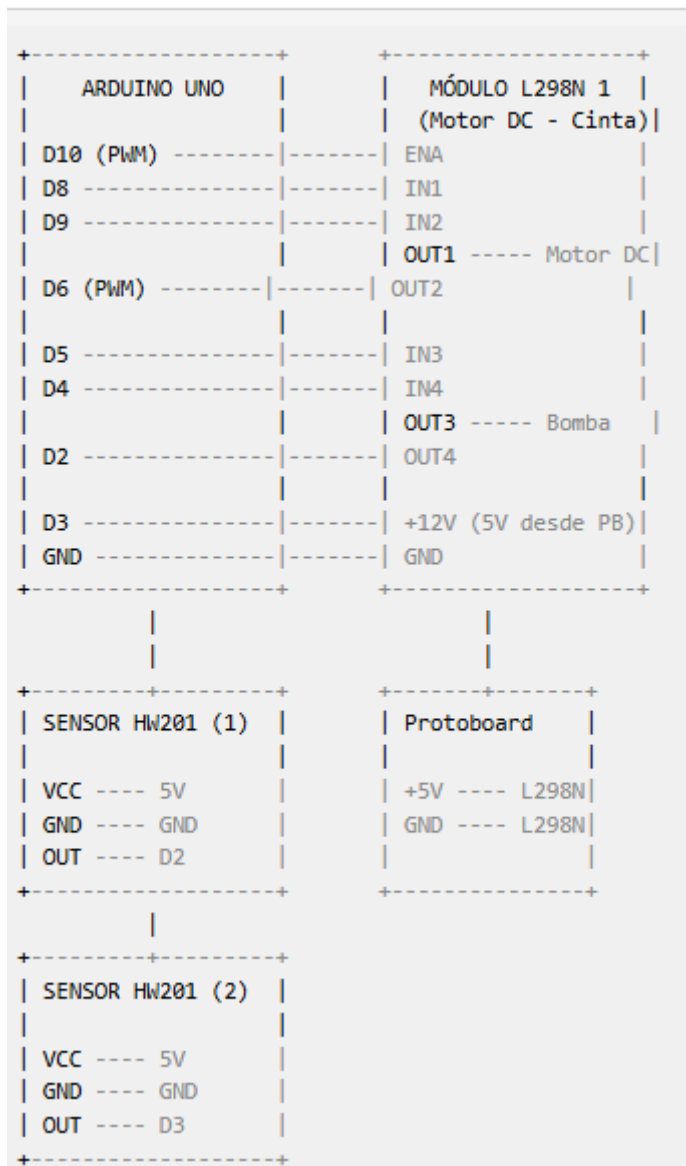


DIAGRAMA



1. Componentes necesarios:

- Arduino Uno
- 2 módulos L298N
- Motor DC (3.5V)
- Bomba de agua pequeña
- 2 sensores HW201
- Protoboard
- Fuente de alimentación (5V)

2. Versión para KiCad:

3. Esquemático:

- Usar símbolos estándar para Arduino, L298N y sensores
- Añadir etiquetas de red para las conexiones principales
- Incluir condensadores de desacople (100nF) cerca de los módulos L298N

4. **PCB:**

- Agrupar componentes por función (sección sensores, sección motores)
- Rutas gruesas para las conexiones de potencia (al menos 24AWG)
- Incluir terminales de bloque para conexión de motores

5. **CONsejos**

1. **En KiCad:**

- Usa el generador de footprints para los conectores de los motores
- Añade zonas de relleno GND en ambas capas del PCB