

Robot de exploración ambiental

Manual de usuario

Autor: Ing. Gonzalo Carreño



Descripción del hardware	3
Uso del Robot	3
Uso del joystick	4

Descripción del hardware

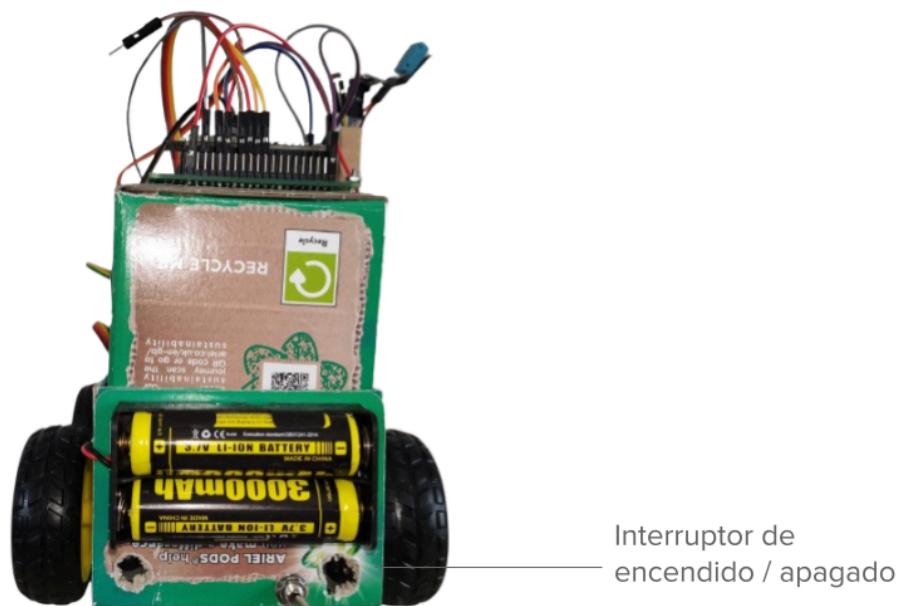
El hardware robot de exploración ambiental consta de dos componentes que se encienden independientemente:

- Joystick
- Robot

Una vez encendido el robot se publicará una red Wi-Fi con SSID llamado "Robot". El joystick, una vez encendido, se conectará automáticamente y empezará a recibir las lecturas de parámetros ambientales y desplazarse en la dirección comandada por la palanca analógica.

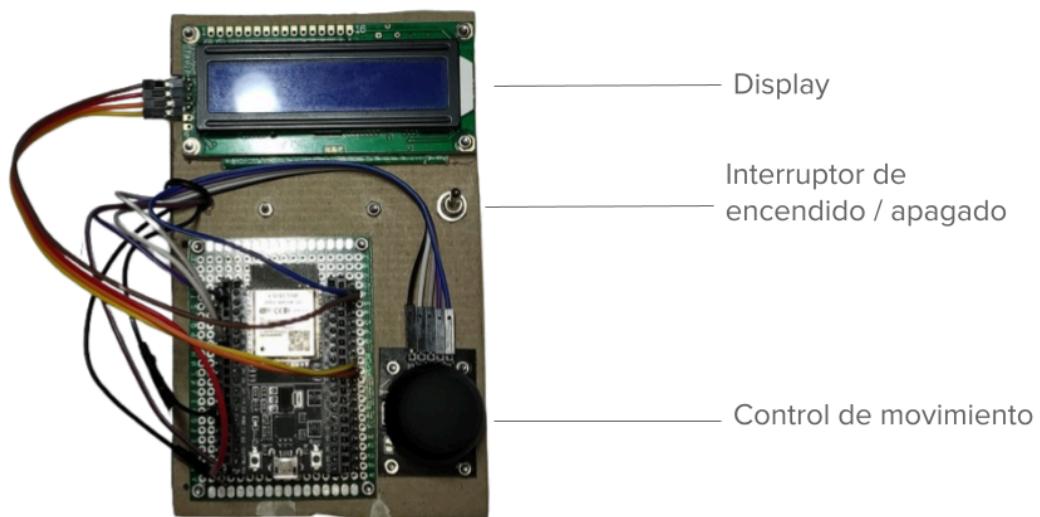
Uso del Robot

El robot es encendido moviendo el interruptor ubicado en la parte de atrás bajo las pilas como se puede observar en la siguiente imagen.



Uso del joystick

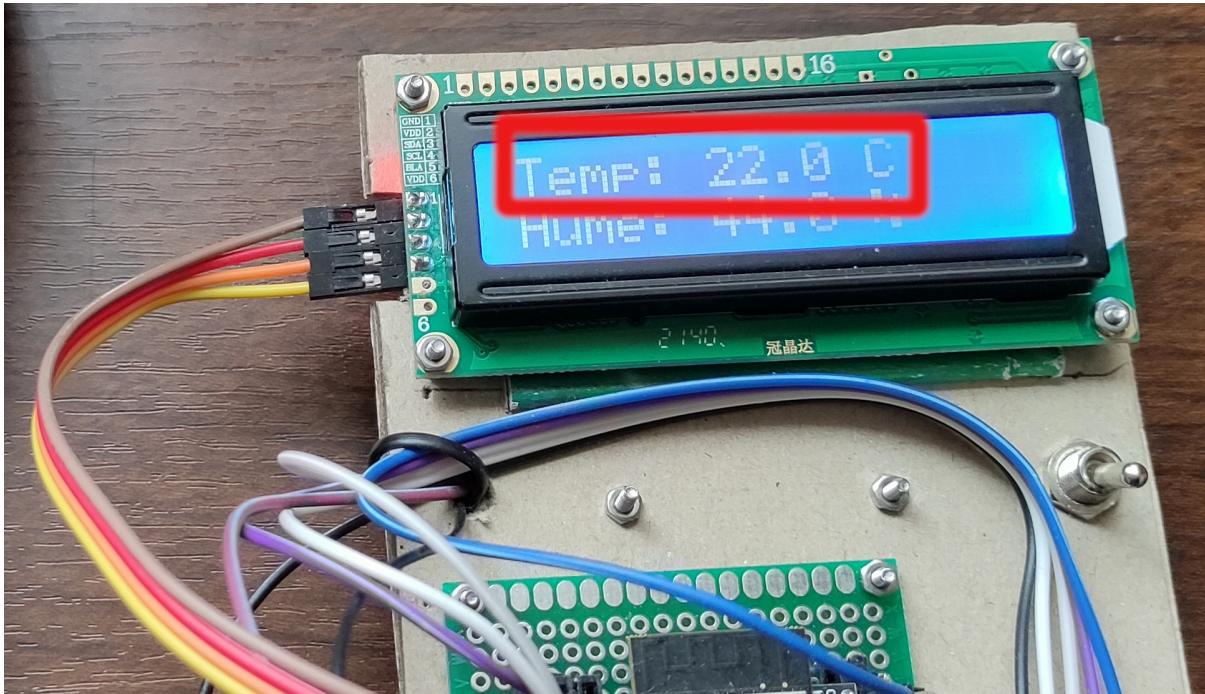
El joystick es encendido desde el interruptor ubicado arriba de la palanca analógica como se puede apreciar en la siguiente imagen.



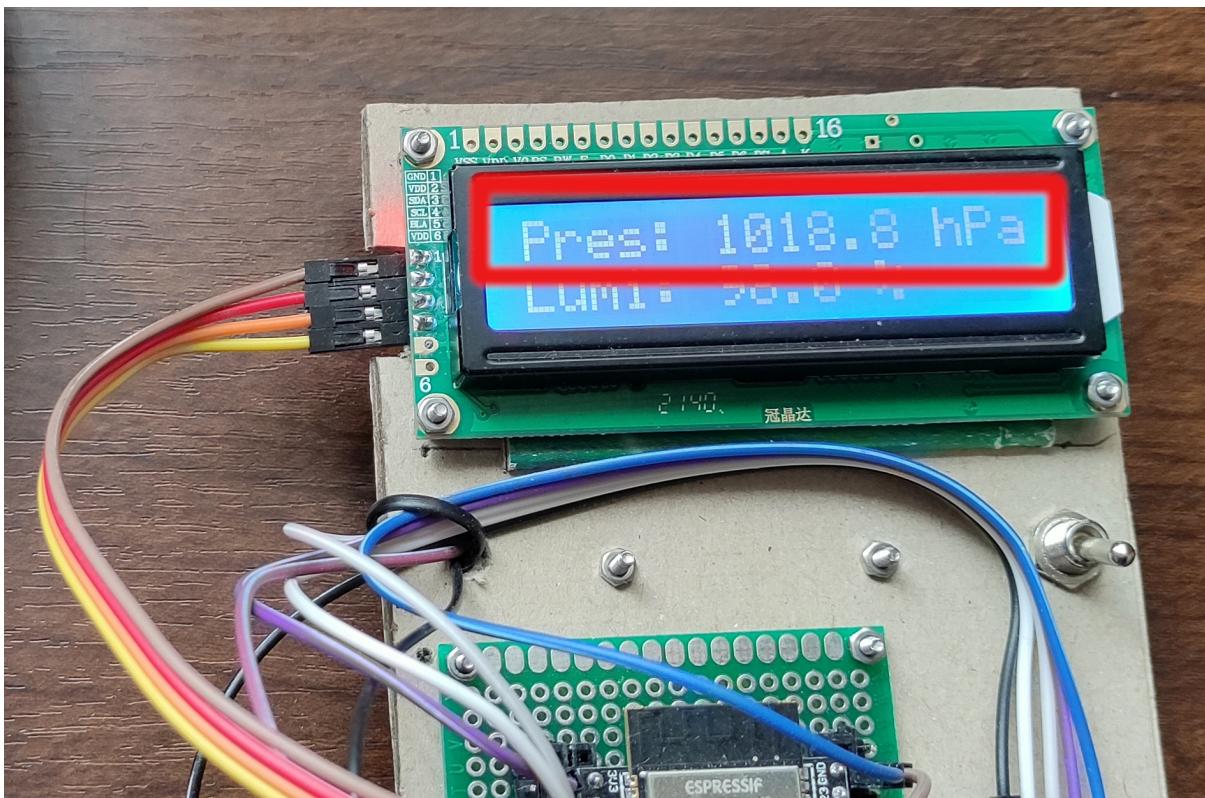
Mediante la palanca analógica se pueden realizar movimientos con el robot en las cuatro direcciones:

- Hacia adelante
- Hacia atrás
- Rotar a la izquierda
- Rotar a la derecha

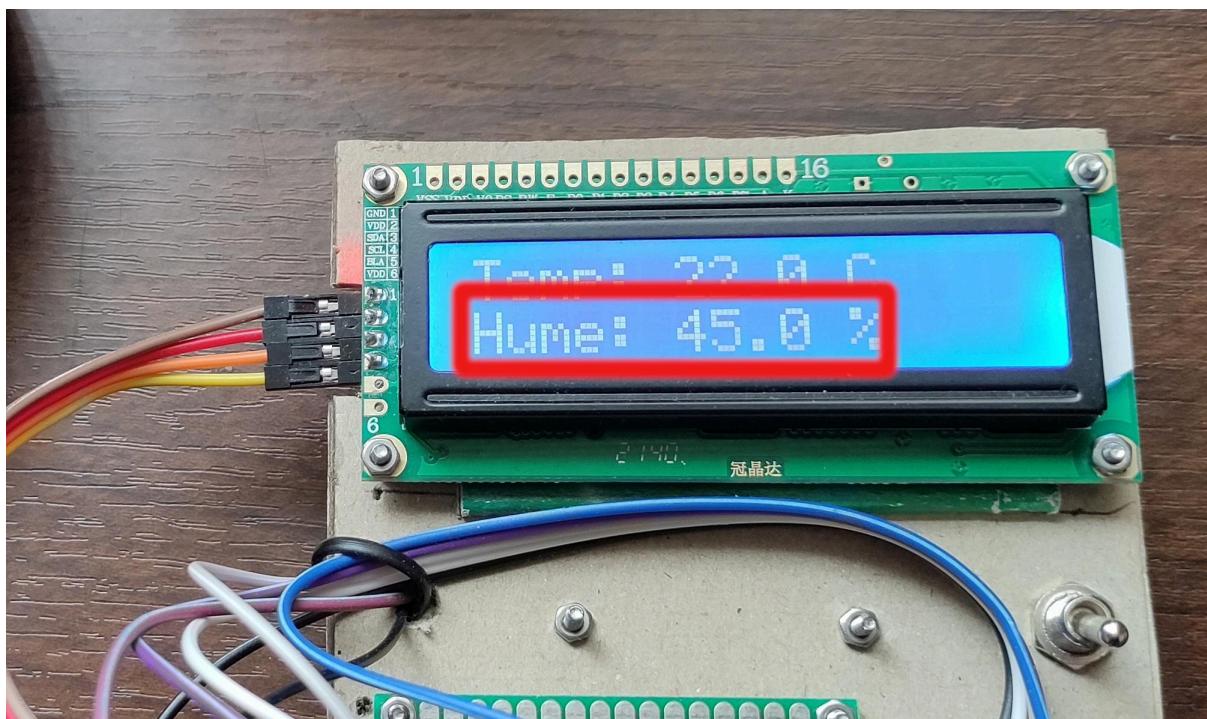
Las lecturas de los parámetros ambientales enviados desde el robot pueden ser apreciadas en el display del joystick como se puede apreciar en las siguientes imágenes.



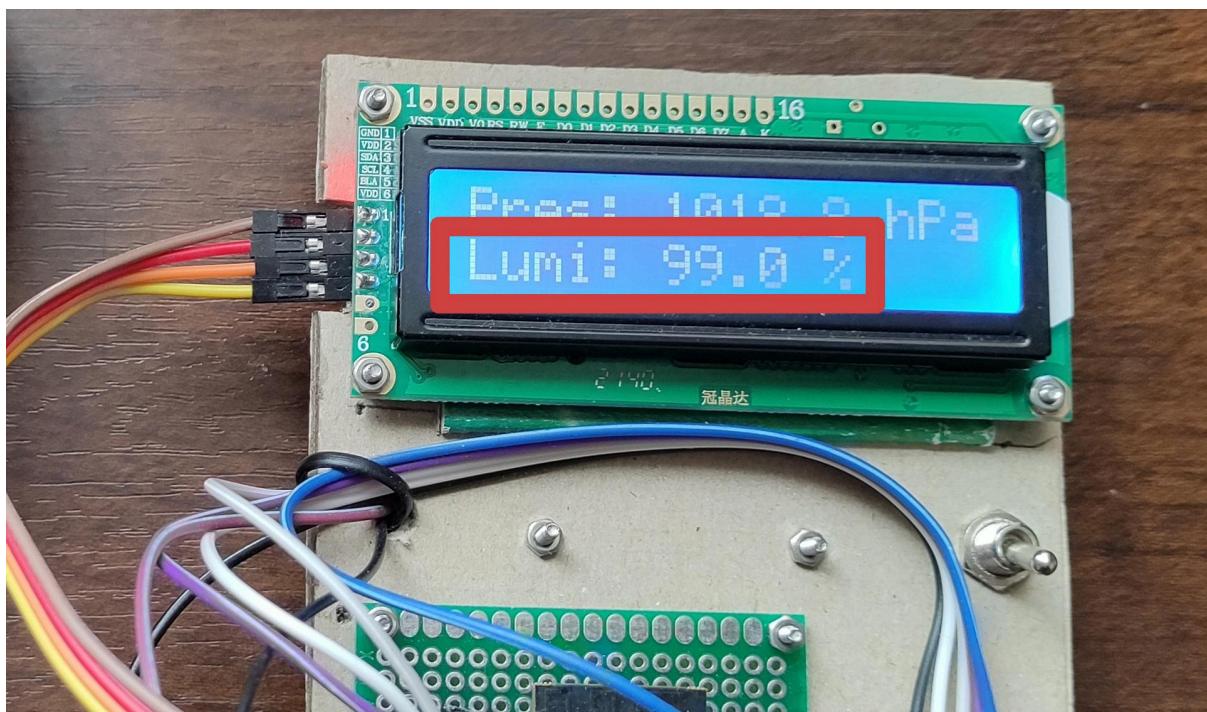
Medición de temperatura



Medición de presión atmosférica



Medición de humedad ambiental



Medición de luminosidad ambiental