SENSORES SOPORTADOS

ID	Magnitud	Unidades	Rango	Chip	Interfaz	Conexión		Voltaje	Librerías de Arduino necesarias	Alternativas
						Módulo	Arduino Uno			
0	Temperatura (termocupla K)	ōС	0ºC a 800ºC	Max6675	SPI	GND Vcc SPI SCK SPI SO CS	GND 5V 6 5	3-5.5	max6675.h	
1:T 2:P	Temperatura/Presión #1	ºC hPa	-40°C a +85°C 300 hPa a 1100 hPa	Bmp280	SPI	GND Vcc SCL SDO SDA CS1	GND 5V A5 A4 A3 A2	5	Wire.h SFE_BMP180.h	
3	Temperatura	ōС	-55ºC a +125ºC	Ds18b20	One-wire	GND Vcc Data	GND 5V 12	3-5.5	OneWire.h DallasTemperature.h	Ds18s20, Ds18s22
4:T 5:H	Humedad/Temperatura	% RH	0ºC a +50ºC 20% RH a 90% RH	Dht11	Propietario	GND Vcc Data	GND 5V 13	3.5-5	DHT.h	Dht22
6	Presión (con manguera)	U. A. **	0 a 40 kPa	HX710	Propietario	GND Vcc SCLK DOUT	GND 5V 8 7	2.6-5.5	HX711.h	
7	Posición (ultrasónico)	U. A. **	3cm ~ 3m	HC-SR04	Propietario	GND Trig Echo Vcc	GND 9 10 5V	5	-	-
8:T 9:P	Temperatura/Presión #2	ºC hPa	-40ºC a +85ºC 300 hPa a 1100 hPa	Bmp280	SPI	GND Vcc SCL SDO SDA CS2	GND 5V A5 A4 A3 A1	5	Wire.h SFE_BMP180.h	

^{**} Unidades Arbitrarias: requiere calibración previa

A	Asignación de pines (wiring) basado en Arduino Uno						
Pin	Conectado a						
Α0	Entrada analógica multipropósito						
A1	Bmp280 #1 y #2						
A2	Bmp280 #1 y #2						
А3	Bmp280 #1 y #2						
A4	Bmp280 #1 y #2						
A5	Bmp280 #1 y #2						
0	RX						
1	TX						
2	Entrada digital interrupción externa #0						
3	Entrada digital interrupción externa #1						
4	Max6675						
5	Max6675						
6	Max6675						
7	Hx711						
8	Hx711						
9	HC-SR04						
10	HC-SR04						
11	Salida digital multipropósito (PWM)						
12	One-Wire						
13	Dht11						

Comando	Descripción					
SetX,ID,modo,periodo	Setea en tipo, modo y periodo de muestreo para cada sensor					
GetX	Realiza una medicion del sensor X					
Stop	Detiene todos los muestreos periodicos en curso					
Millis	Devuelve el valor actual en milisegundos del cronometro interno de Arduino					
Stopint	Detiene todas las interrupciones activas					
IntY,modoint	Activa alguna de las interrupciones por flanco					

donde:

X=sensor (1,2), ID=tipo (ver tabla 1), modo=0:manual,1:periodico, periodo=en milisegundos, Y=entrada de interrupcion (0,1), modoint=rising, falling, change