

Enunciado primera práctica presencial.

Es obligatorio haber hecho las dos primeras entregas (TinkerCad para abordar esta práctica)

1. Ejercicio:

Gestionar la lectura de dos sensores de ultrasonido desde un Arduino (mostrando los valores de distancia por pantalla – monitor serie--)

2. Uso del microcontrador Arduino y el circuito (L298N, 2 puentes H) para el control de los 4 motores de corriente continua de un robot. Lograr que se ejecute la siguiente secuencia de movimientos (el robot se mueve hacia adelante 2 segundos, se para 1 segundo, se mueve hacia atrás 2 segundos, se para 1 segundo, gira hacia la derecha 2 segundos, se para 1 segundo, gira hacia la izquierda dos segundos, se para 1 segundo).
3. Enlazar las dos primeras prácticas. Hacer que el robot se mueva hacia adelante, cuando detecta un obstáculo cercano (usando los dos sensores de ultrasonido, por debajo de 0.5 metros, aprox., se detiene, se mueve hacia atrás 1 segundos, gira hacia la derecha 2 segundos, y vuelve a moverse hacia adelante)