Martín Beltrán Díaz – UO276244 LAURA PERNÍA BLANCO – UO276264 STELIAN ADRIAN STANCI – UO277653

GRUPO 3-7

Software para robots

Introducción a la robótica y al Arduino

# Dado 1.1: Dado electrónico

Diagrama

Descripción generada automáticamente

# Memoria 1.2: Juego de memoria

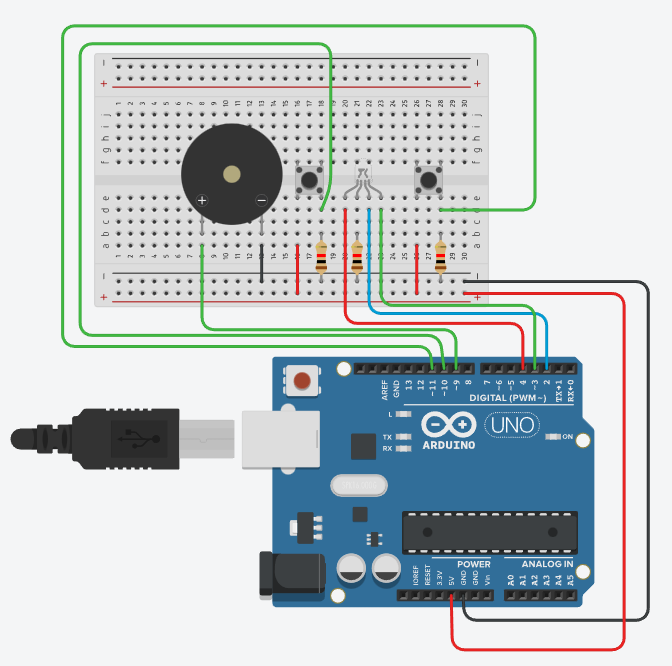
Un circuito electrónico

Descripción generada automáticamente con confianza media

# Zumbador 1.3: Ampliar Simón con el Zumbador y LED RGB

En TinkerCad están intercambiadas las patas azul y verde del led RGB, por lo que en el circuito real esos dos pines están cambiados. Idealmente, habría que añadir 3 resistencias, una para cada uno de los colores RGB (ya que necesitan distintas resistencias para lucir con la misma intensidad), pero no se ha hecho así por falta de las resistencias adecuadas (rojo 220 Ohmios, azul 100 Ohmios y verde 150 Ohmios).

El pulsador izquierdo se corresponde con el led verde y el derecho con el rojo.



# Semáforo 1.4: Simular el cruce de una calle con semáforo

Diagrama

Descripción generada automáticamente

# Semáforo 1.5: Simular el cruce de una calle con semáforos y pasos de peatones

Imagen de la pantalla de un video juego

Descripción generada automáticamente con confianza baja

# Discoteca 1.6: Sistema para DJs

Imagen que contiene circuito

Descripción generada automáticamente

# Regulador 1.7: Control y regulador de Luz

Diagrama

Descripción generada automáticamente

# Regulador 1.8: Control de luces

En esta práctica hemos tenido que usar un pin analógico en lugar de un PWM para recoger la entrada del potenciómetro. El analógico recoge bien los valores, pero el PWM solo daba valores aleatorios.

Imagen que contiene circuito, medidor

Descripción generada automáticamente

# Regulador 1.9: Control y regulador de luz II

Imagen de la pantalla de un celular con letras

Descripción generada automáticamente con confianza baja