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

GRUPO 3-7

Software para robots

Bloque 1

# Dado 1.1: Dado electrónico

Diagrama

Descripción generada automáticamente

# Memoria 1.2: Juego de memoria

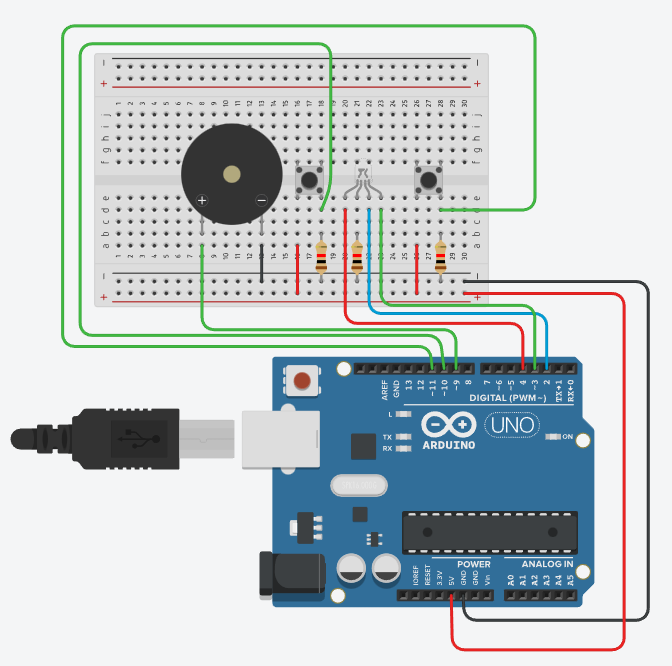
Un circuito electrónico

Descripción generada automáticamente con confianza media

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

Los leds RGB de clase incluyen una resistencia, no así el que hay en TinkerCad. Por eso, en la representación en Tinker hay una resistencia en dicho led para que pueda funcionar el circuito. En el caso de necesitar una resistencia en el circuito real, habría que añadir 3, una para cada uno de los colores RGB (ya que necesitan distintas resistencias para lucir con la misma intensidad).

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