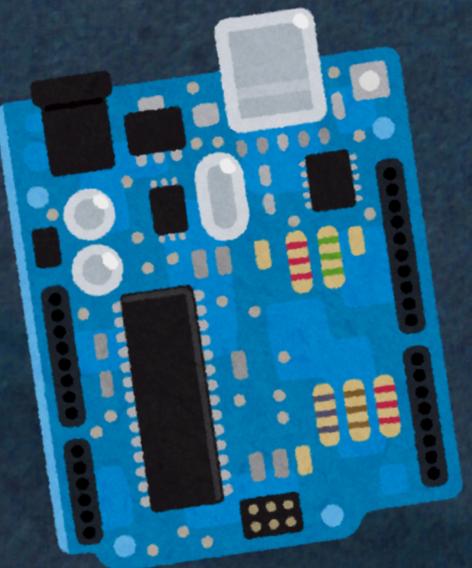


Proyecto Informatico

Grupo 2 : Radar

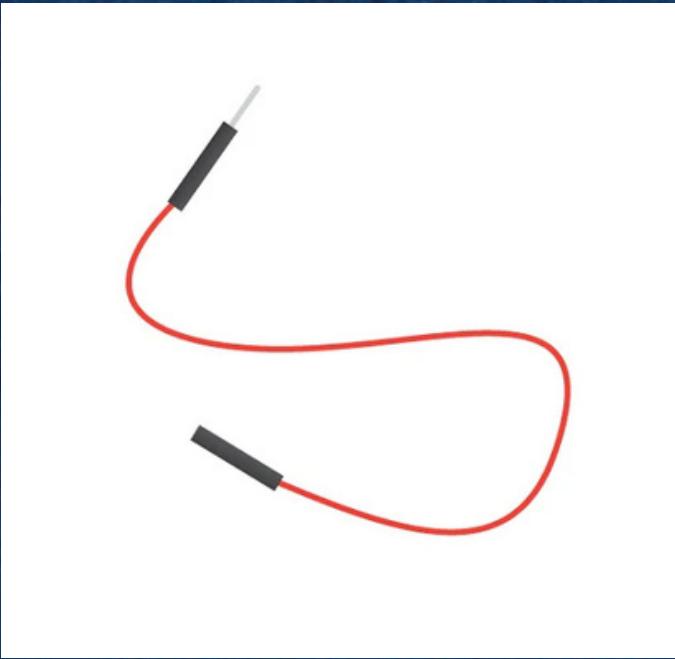
Integrantes: Schillaci
Martin, Vera Jonathan,
Ibañez Benjamin, Kuo Lee
Felipe, Bruzza Valentin



Introducción al Proyecto

Un radar de Arduino es un sistema que utiliza sensores, como el sensor ultrasónico , para detectar la distancia a objetos en su entorno y generar una representación de ese entorno, Aunque no es un radar en el sentido estricto (como el que usan aviones o barcos), es un sistema básico que simula la funcionalidad de un radar para medir distancias y ubicar objetos.

Componentes Usados en el Radar



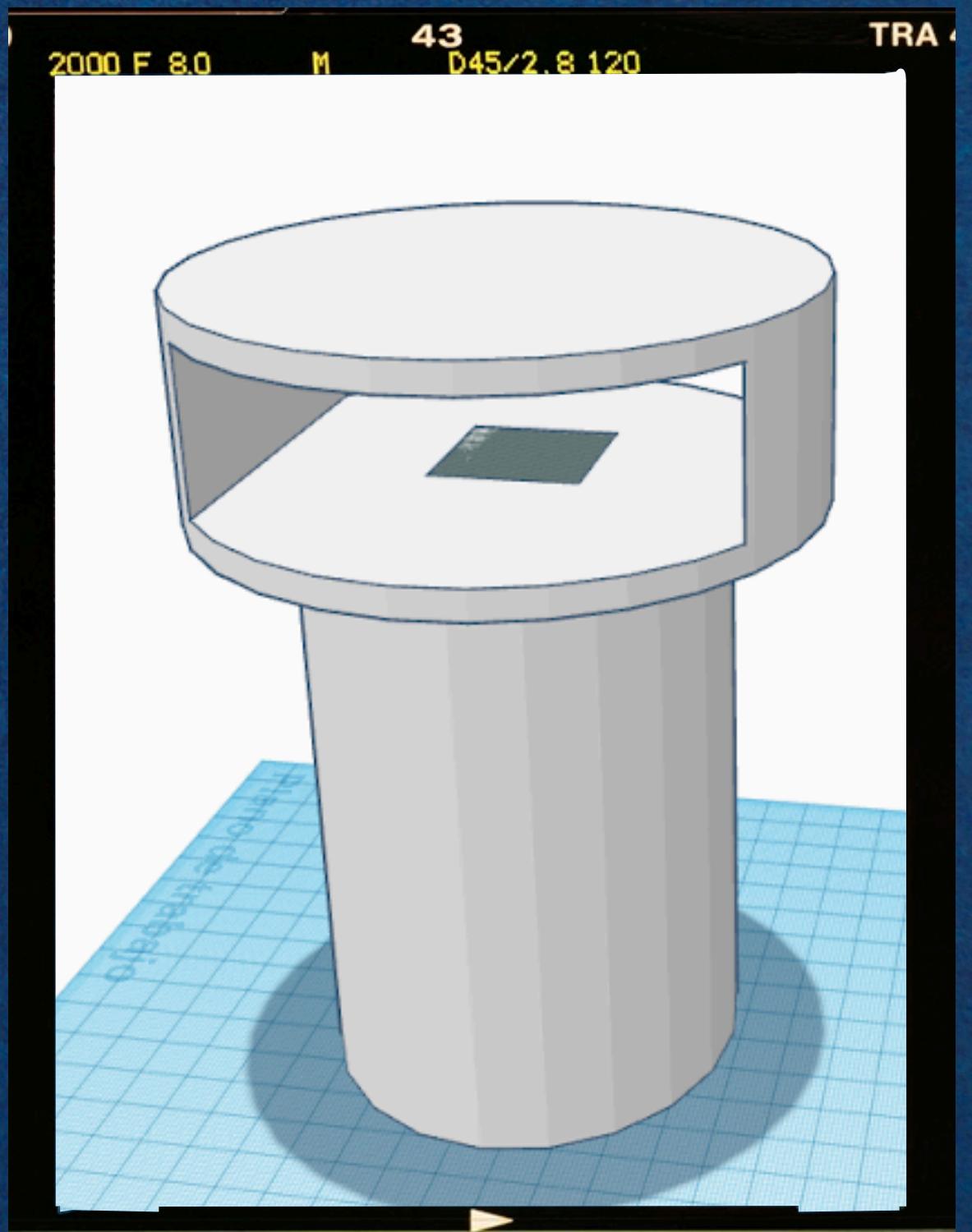
Servomotor : Es un motor que se utiliza para controlar posiciones precisas. En sistemas de Arduino, se usa generalmente para mover objetos o realizar ajustes con un ángulo específico.
Controlado mediante señales PWM (Pulse Width Modulation).

Buzzer: Es un dispositivo que emite sonidos. En proyectos de Arduino, se usa para alertar o emitir tonos, como en alarmas o indicaciones sonoras.
cables: usados para las conexiones de los componentes(macho hembra)

sensor ultrasonico: Es un sensor que utiliza ondas ultrasónicas para medir la distancia a un objeto. Mide el tiempo que tarda en ir y volver una onda de sonido para calcular la distancia. Se usa comúnmente en robots o proyectos de medición de distancia.

Diseño 3D

Brevemente voy a explicar el funcionamiento del Radar dentro del diseño, en el espacio de arriba estaria el sensor ultrasonico con el servomotor, girando 180 grados ida y vuelta, y en el medio que se ve un agujero estaria el arduino apoyado en una base no muy lejana porque de lo contrario se verian los cables y queremos que este lo mas prolijo posible, todo esto simularia una especie de torre de control que detecta la distancia de objetos



División de Tareas

Al principio nos habiamos dividido todo de forma que Ibañez y Schillaci armen la parte del codigo y tanto Vera como Kuo Lee la parte fisica del arduino, es decir la conexion de los componentes. La presentación la hicieron Ibañez y Schillaci.

La realidad es que tanto Schillaci como Ibañez tuvieron que interferir en el trabajo fisico porque habia veces en las cuales hubo errores con los cables, y demás.

Problemáticas del proyecto y sus respectivas soluciones

Tuvimos varias problemáticas en cuanto al hardware físico del proyecto se refiere, varias veces no nos funcionó el sensor ultrasónico, el buzzer y hasta los cables. La mayoría de problemas sucedieron porque los cables estaban mal conectados, o hasta los mismos componentes, y dichos problemas los pudimos solucionar gracias a la ayuda de Consorti, que nos ayudó a poder sacar el proyecto adelante,

En problemáticas internas no tuvimos ninguna que sea muy grave. Hubieron mini discusiones sobre los pitidos o quizá alguien que conectó mal un componente, pero fueron mayormente fueron malentendidos, nada grave.

THE END

FIN DE LA
PRESENTACION
