

Materia: Sistemas de Procesamiento de Datos

Apellido:		Fecha:	
Nombre:		Docente:	Villegas Octavio
División:		Nota:	
Legajo:		Firma:	
Instancia:	PP	RPP	SP x RSP FIN

PROYECTO DESINFECCION V2

CONDICIONES DE ENTREGA:

- a- un proyecto de thinkercad por cada punto , osea 3 proyectos
- b- el proyecto dos debe contener todo lo pedido en el proyecto uno.
- c- el proyecto tres debe contener todo lo del proyecto uno y dos.
- d- hacer el menor código posible en el LOOP y todas las funciones que se puedan realizar.

e-utilizar punteros ,arrays y punteros a función

1era parte , Se debe tener:

- a- Un solo pulsador, activa el funcionamiento(cambia de roja a verde y viceversa).
- b- Dos led (roja comienza encendida y verde comienza apagada).
- c- Un sensor de proximidad,
- d- Motor

Funcionalidad:

requerimientos:

#la luz verde :

Mientras esté encendida la luz verde , uno puede acercarse al sensor entre 220 cm y 60 cm el motor se activará.

#al presionar el pulsador, se enciende la luz roja:

imposibilitando el movimiento del motor.

#al presionar el pulsador nuevamente , se enciende la luz verde:

(evitar el rebote del botón).

2-Se debe agregar:

a-Un sensor de luz

b-”IR” y Control remoto

Funcionalidad:

lo anterior más...

#Solo cuando está encendido el motor,y es de dia, presionando los números 4 o 5 o 6 del control , con eso manejamos la velocidad del motor a cero o detenido cuando presiona 4,

a media velocidad cuando presiona 5 y a máxima velocidad al presionar 6

3-Se debe agregar:

a-Una led amarilla.

b- potenciómetro

Funcionalidad:

lo anterior más...

#Cuando estamos a menos de 60 cm se enciende la luz amarilla y con el potenciómetro controlamos la intensidad de la luz de esa led amarilla y la posición del servo