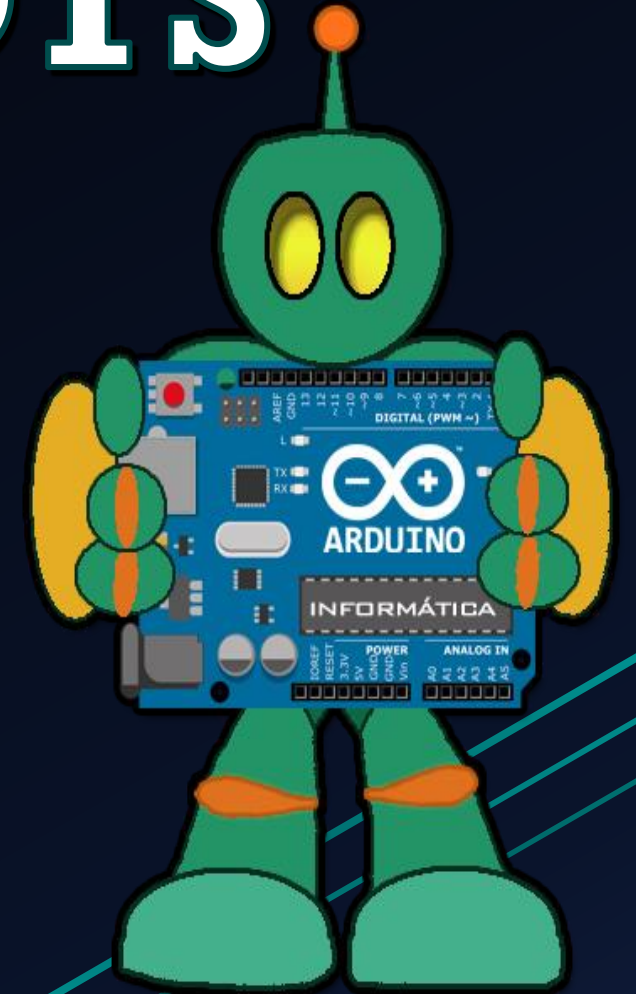
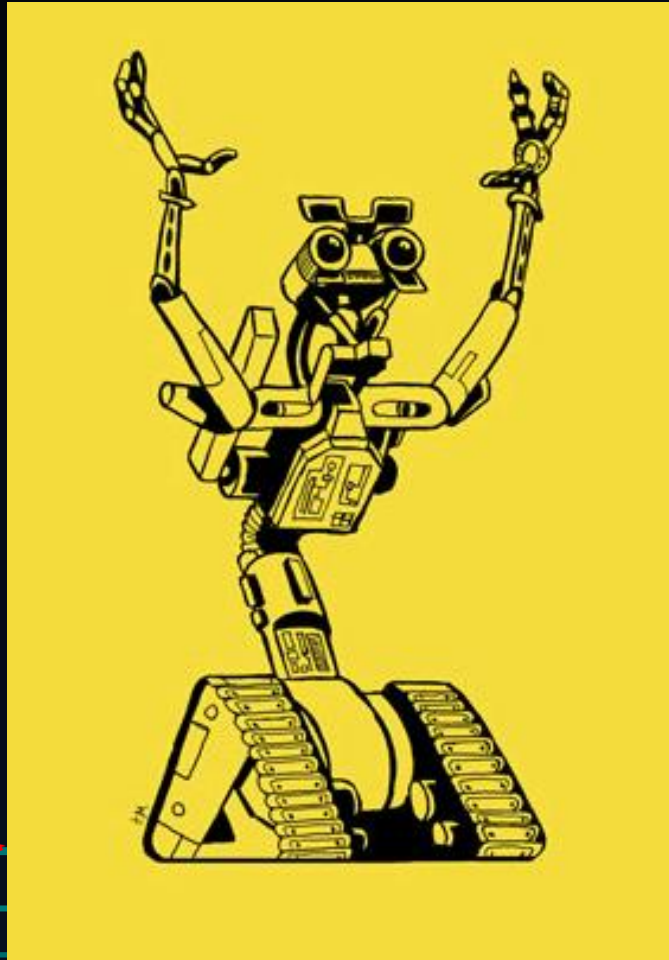
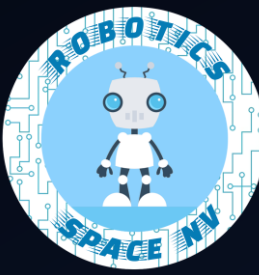


NODEBOTS



SUSCRÍBETE

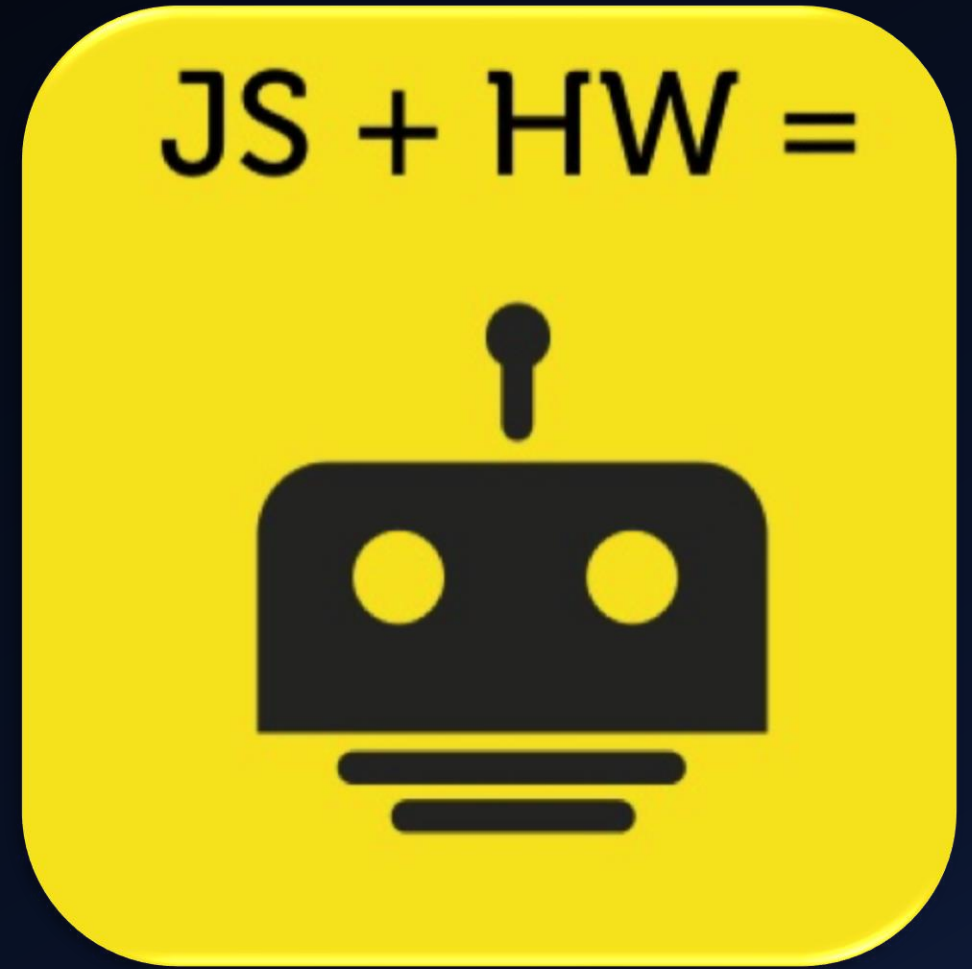
TUTOR:NAGIB LUIS VALLEJOS M.



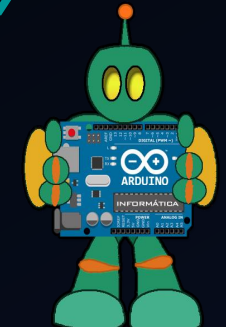
NODEBOTS

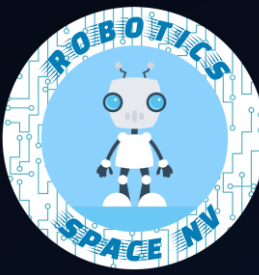
Es un nuevo movimiento maker enfocado en la programación de robots.

Tiene por objetivo programar robots a través de JavaScript con soporte a través de NODE.JS y J5



TUTOR: NAGIB LUIS VALLEJOS M.

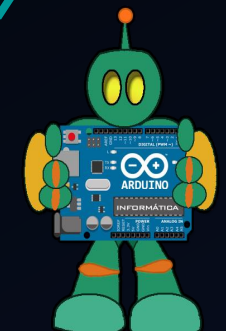


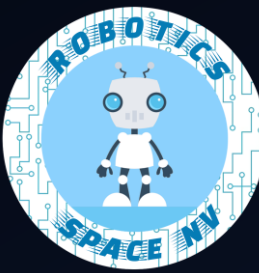


ESTRUCTURA DE UN NODEBOT



TUTOR: NAGIB LUIS VALLEJOS M.

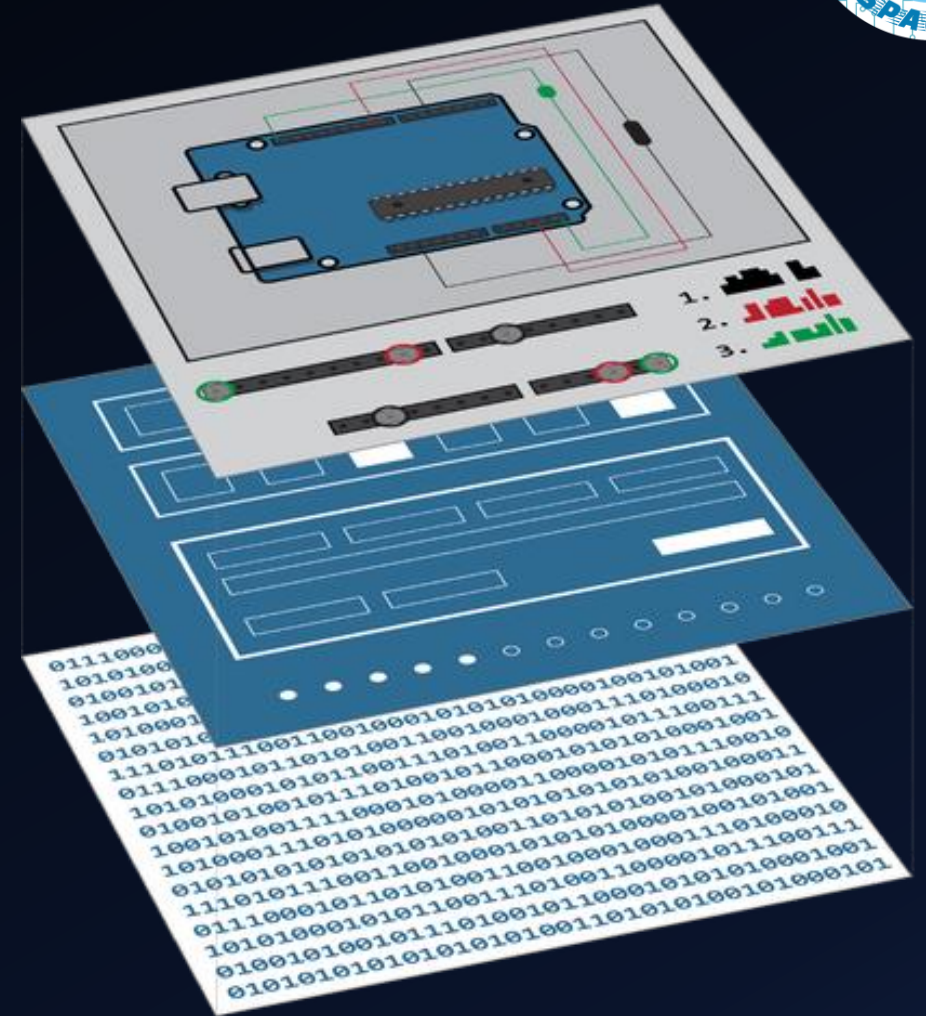




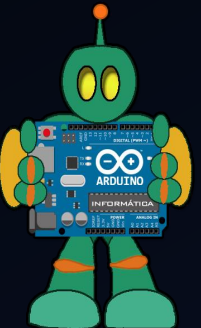
FIRMATA

Es un protocolo que sirve para comunicarse con arduino desde cualquier software o cualquier ordenador conectado.

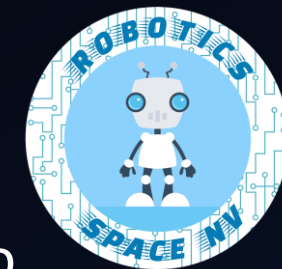
Tiene por objetivo hacer que arduino se vuelva en una extensión de nuestro entorno de desarrollo, lo cual es conveniente ya que nos evitaremos tener que programar en diferentes lenguajes de programación.



TUTOR: NAGIB LUIS VALLEJOS M.



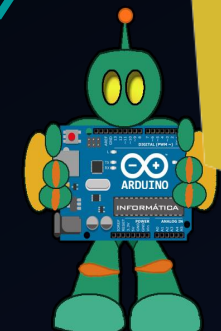
FIRMATA – COMPATIBILIDAD DE LENGUAJES

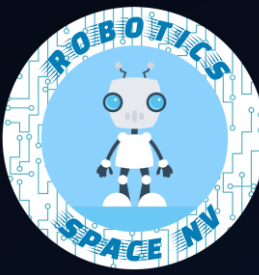


Actualmente firmata trabaja con diferentes tipos de microcontroladores, siendo arduino el microcontrolador más completo para el manejo de diferentes lenguajes



TUTOR: NAGIB LUIS VALLEJOS M.

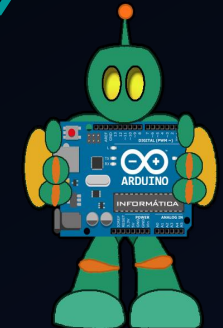




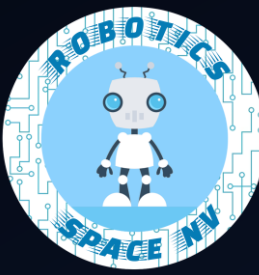
J5 – PLACAS COMPATIBLES

Johnny-Five es compatible con diferentes tipos de microcontroladores y microprocesadores, entre las placas arduino compatibles tenemos:

- Arduino uno
- Arduino Leonardo
- Arduino Mega
- Arduino Fio
- Arduino Micro
- Arduino Mini
- Arduino pro mini
- Arduino nano
- Intel Edison arduino

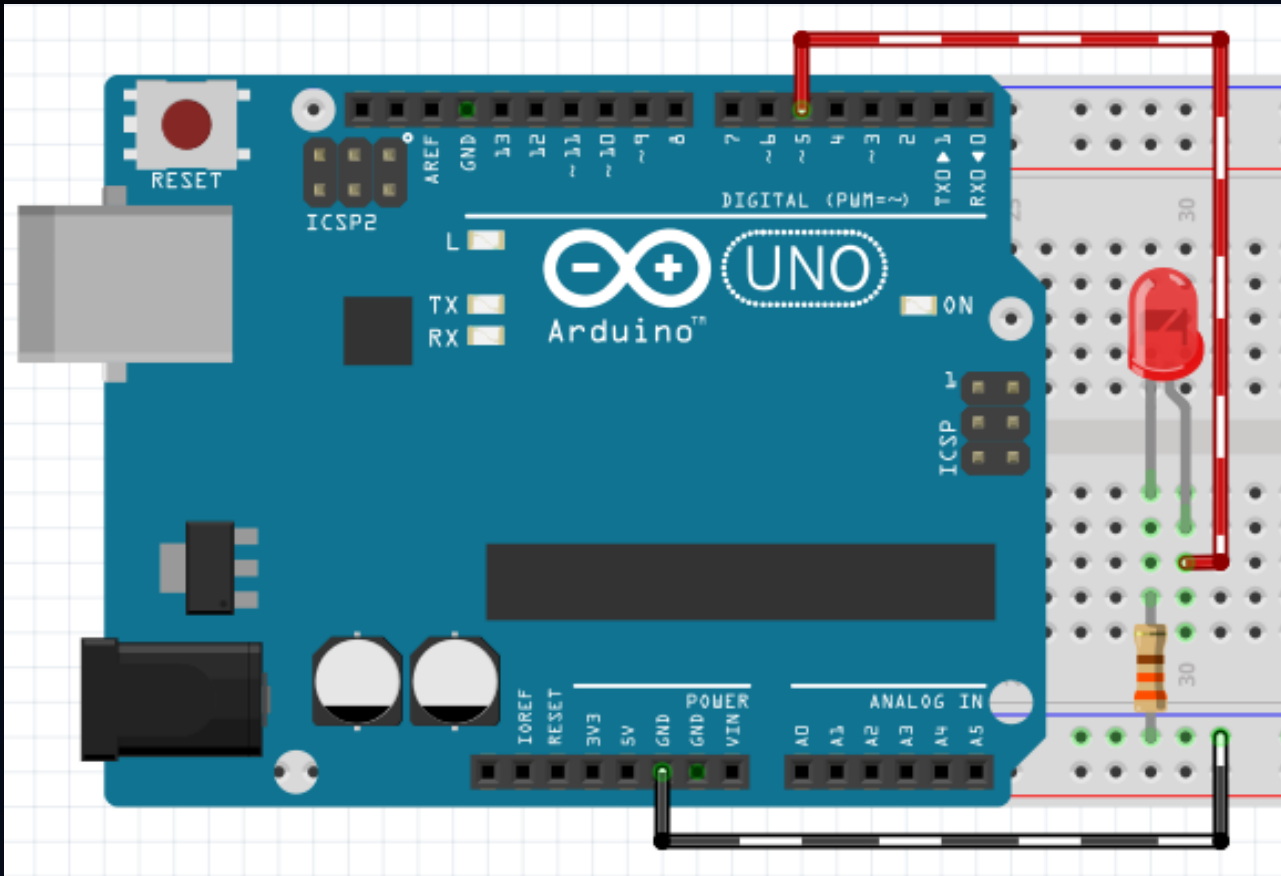


TUTOR: NAGIB LUIS VALLEJOS M.

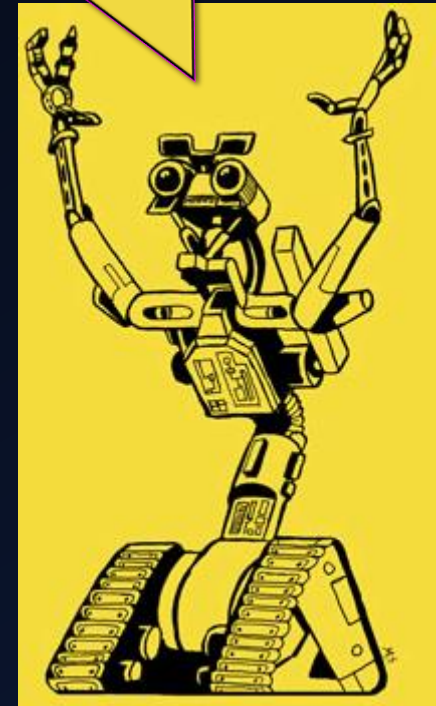


EJERCICIO 1 – CIRCUITO

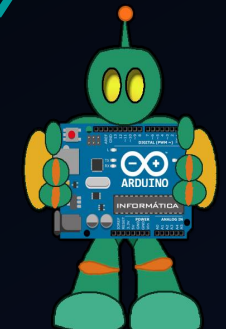
Encender y apagar un LED a razón de 1 segundo.

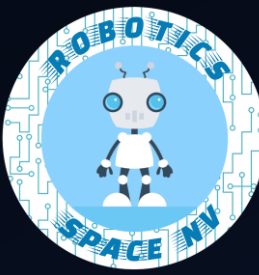


Hola mundo!



TUTOR: NAGIB LUIS VALLEJOS M.





CREAMOS EL SERVIDOR

En el escritorio creamos una carpeta a la cual la llamaremos: ***nodebots***



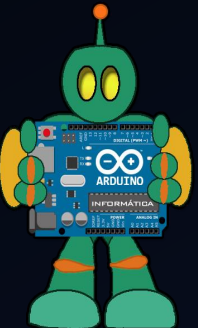
Ejecutamos CMD y nos direccionamos a la carpeta creada:

```
04. Símbolo del sistema
Microsoft Windows [Versión 10.0.19041.572]
(c) 2020 Microsoft Corporation. Todos los derechos reservados.

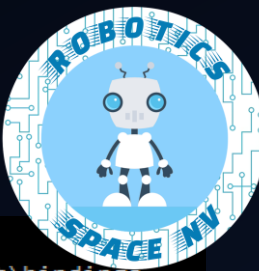
C:\Users\HP>cd desktop

C:\Users\HP\Desktop>cd nodebots

C:\Users\HP\Desktop\nodebots>
```



TUTOR: NAGIB LUIS VALLEJOS M.



INSTALACIÓN DE JOHNNY FIVE

Para instalar Johnny-five, escribimos el comando:

npm install johnny-five

```
C:\Users\HP\Desktop\nodebots>npm install johnny-five

> @serialport/bindings@8.0.8 install C:\Users\HP\Desktop\nodebots\node_modules\@serialport\bindings
> prebuild-install --tag-prefix @serialport/bindings@ || node-gyp rebuild

> serialport@8.0.8 postinstall C:\Users\HP\Desktop\nodebots\node_modules\serialport
> node thank-you.js

Thank you for using serialport!
If you rely on this package, please consider supporting our open collective:
> https://opencollective.com/serialport/donate

npm WARN saveError ENOENT: no such file or directory, open 'C:\Users\HP\Desktop\nodebots\package.json'
npm notice created a lockfile as package-lock.json. You should commit this file.
npm WARN enoent ENOENT: no such file or directory, open 'C:\Users\HP\Desktop\nodebots\package.json'
npm WARN nodebots No description
npm WARN nodebots No repository field.
npm WARN nodebots No README data
npm WARN nodebots No license field.

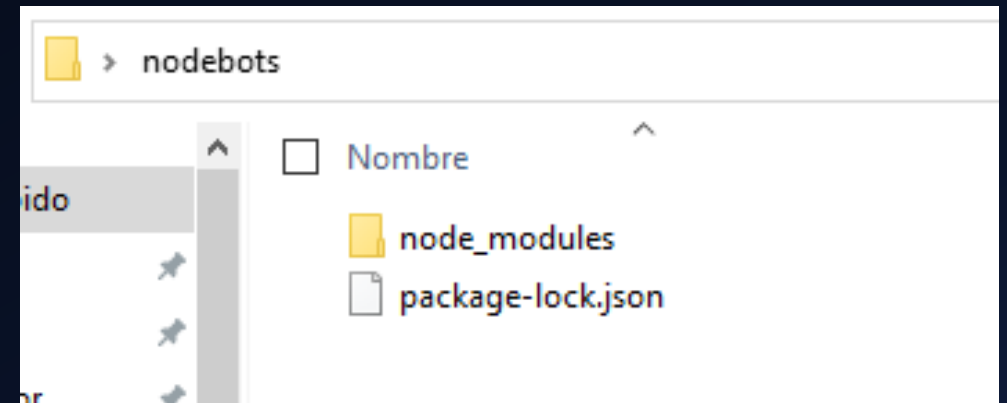
+ johnny-five@2.0.0
added 92 packages from 56 contributors and audited 92 packages in 40.365s

2 packages are looking for funding
  run `npm fund` for details

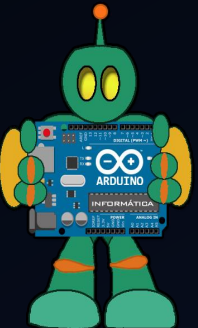
found 0 vulnerabilities
```

Abrimos la carpeta llamada **nodebots** y si la instalación fue exitosa aparecerá la carpeta de módulos de nodejs.

Esta carpeta contendrá los módulos de: Johnny-five, serial-port, firmata entre otros.



TUTOR: NAGIB LUIS VALLEJOS M.



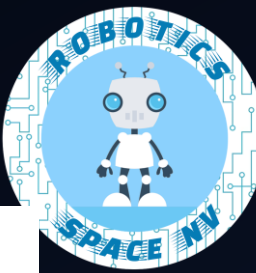
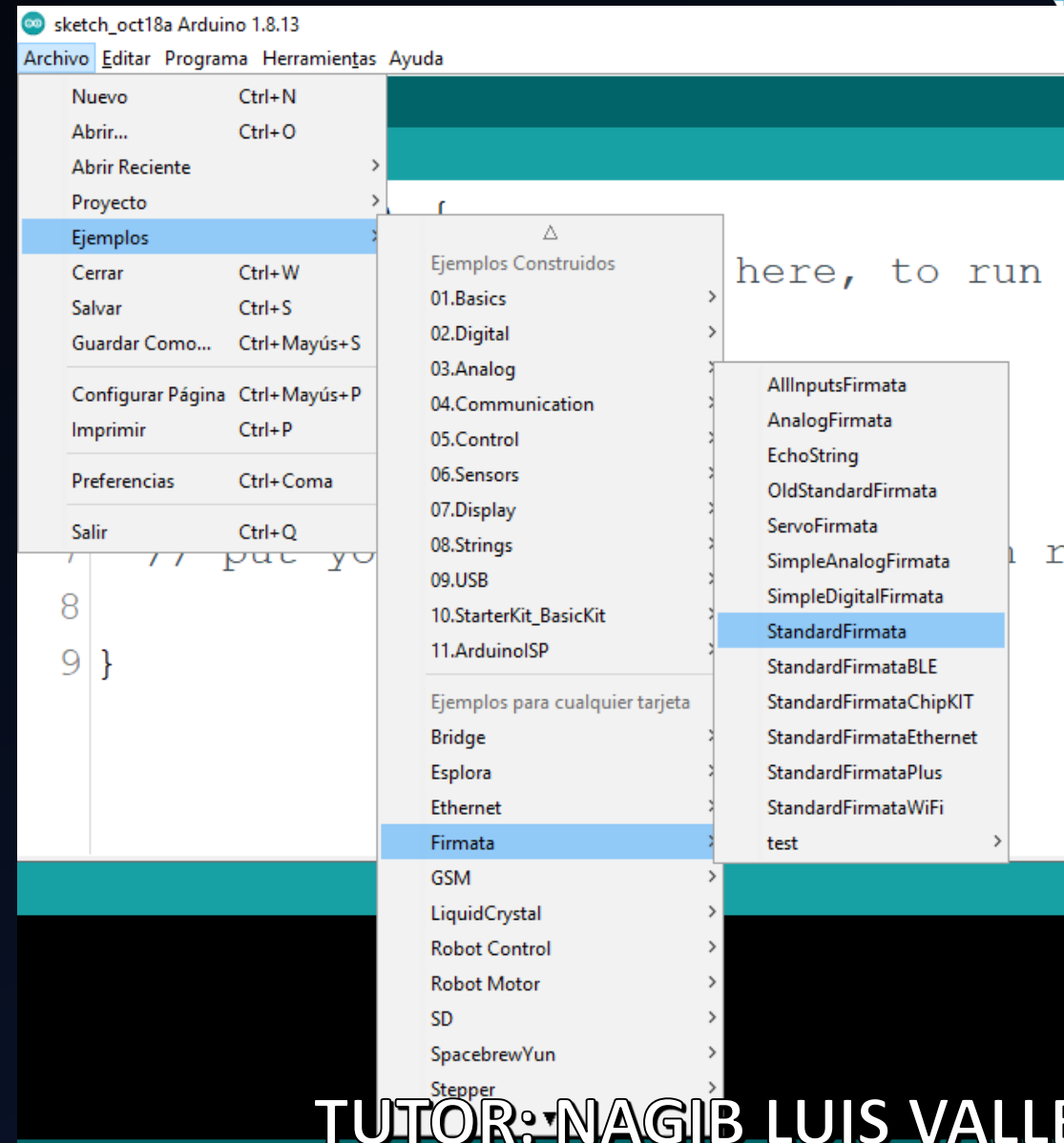
EJERCICIO 1 – CÓDIGO EN ARDUINO

Preparamos el entorno de trabajo.

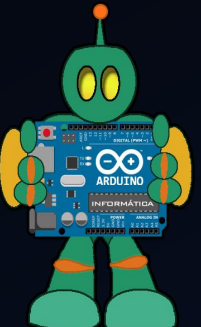
Para ello abrimos arduino:

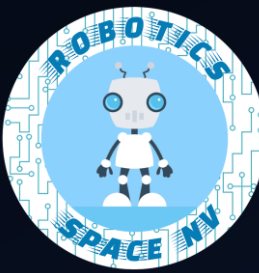
**Archivo -> Ejemplos ->
Firmata -> StandardFirmata**

Posteriormente subimos el programa.



TUTOR: NAGIB LUIS VALLEJOS M.





EJERCICIO 1 – SOLUCIÓN

Encender y apagar un LED a razón de 1 segundo.

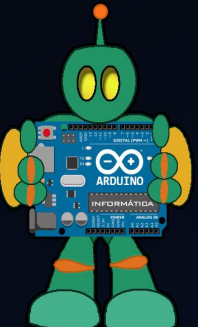
JS ej1.js X

JS ej1.js > ...

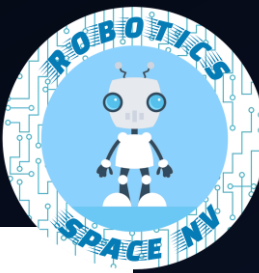
```
1  var jf= require("johnny-five");
2  var tarjeta= new jf.Board();
3  tarjeta.on("ready",encender);
4
5  function encender(){
6      |   var led=new jf.Led(5);
7      |   led.blink(1000);
8      |   }

```

Existen varios métodos que tiene la función Led, entre ellas tenemos:
On, off, toggle, intensity, fadeIn, fadeOut, etc.



TUTOR: NAGIB LUIS VALLEJOS M.



EJERCICIO 1 – EJECUTAMOS EL PROGRAMA

Con la placa conectada ingresamos a CMD y nos dirigimos a la dirección donde guardamos **ej1.js** y lo ejecutamos con el comando: **node ej1.js**

```
C:\WINDOWS\system32\cmd.exe - node ej1.js
Microsoft Windows [Versión 10.0.19041.572]
(c) 2020 Microsoft Corporation. Todos los derechos reservados.

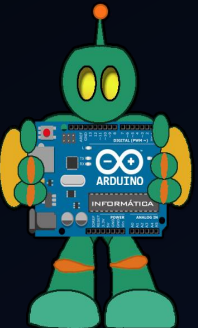
C:\Users\HP>cd desktop/nodebots

C:\Users\HP\Desktop\nodebots>node ej1.js
1602995219122 Available COM5
1602995219163 Connected COM5
1602995222970 Repl Initialized
>>
```

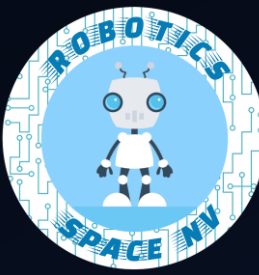
Para terminar la conexión, presionamos **Ctrl+C**.

```
>>
(To exit, press ^C again or ^D or type .exit)
>>
1602995290193 Board Closing.

C:\Users\HP\Desktop\nodebots>
```

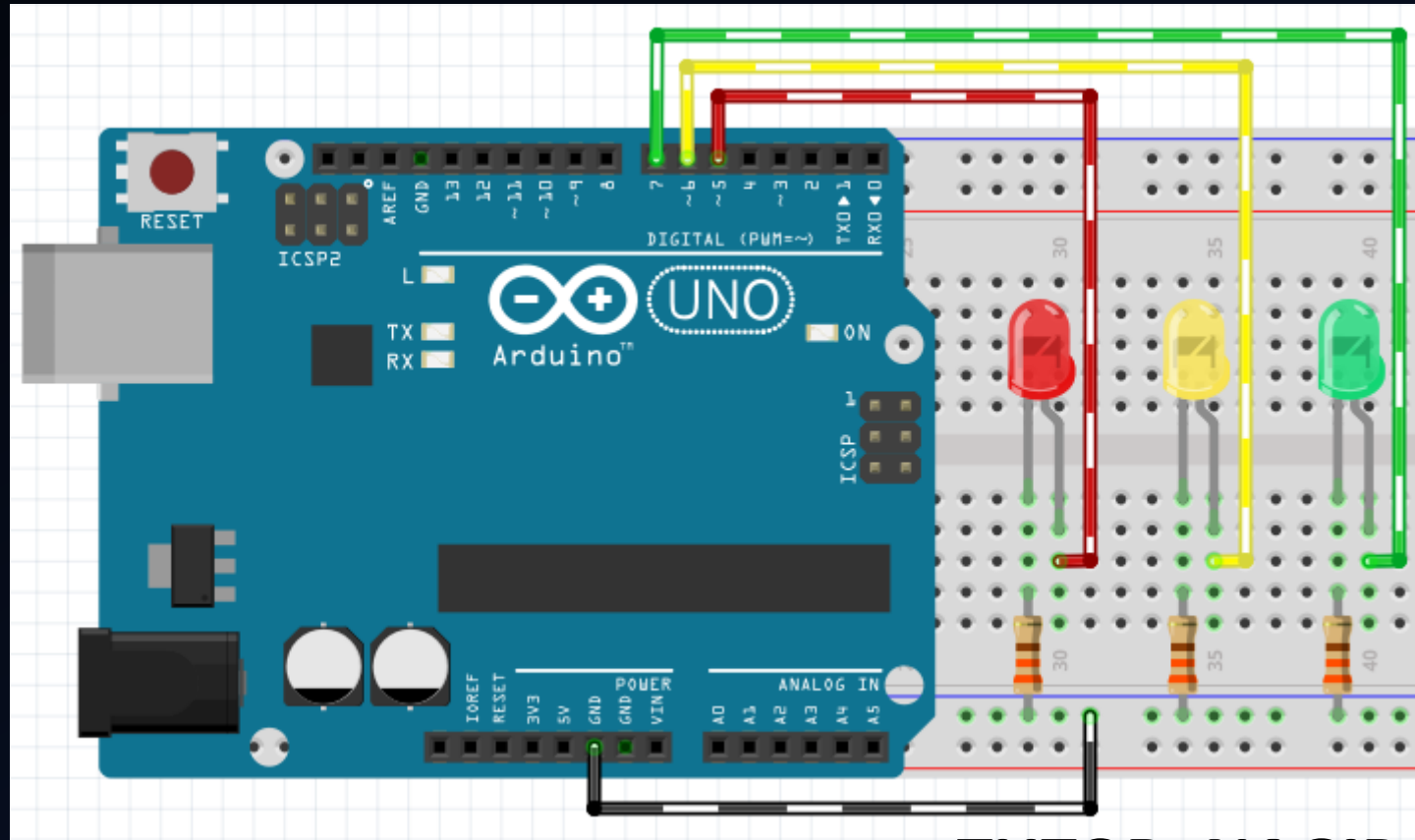


TUTOR: NAGIB LUIS VALLEJOS M.

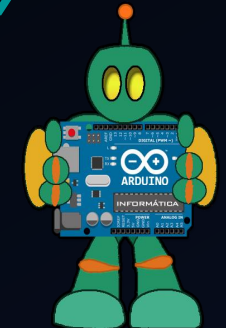


EJERCICIO 2 – CIRCUITO

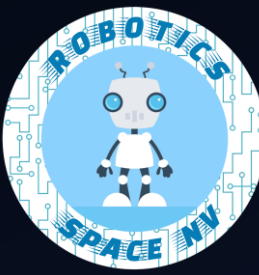
Encender y apagar 3 LED's de manera simultanea. El LED rojo se enciende a razón de 1 segundo, el amarillo a $\frac{1}{2}$ segundo y el verde a $\frac{1}{4}$ segundo.



TUTOR: NAGIB LUIS VALLEJOS M.



EJERCICIO 2 – SOLUCIÓN



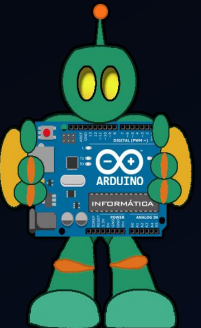
JS ej2.js



JS ej2.js > ...

```
1  var jf= require("johnny-five");
2  var tarjeta= new jf.Board();
3  tarjeta.on("ready",encender);
4
5  function encender(){
6      var rojo=new jf.Led(5);
7      var amarillo=new jf.Led(6);
8      var verde=new jf.Led(7);
9      rojo.blink(1000);
10     amarillo.blink(500);
11     verde.blink(250);
12 }
```

TUTOR: NAGIB LUIS VALLEJOS M.

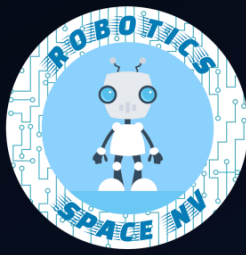


Johnny-Five nos permite obtener datos de sensores analógicos y digitales y para ello requiere dos parámetros específicos para poder programarlo con JS.

Var x={pin, frecuencia}

[illegible]

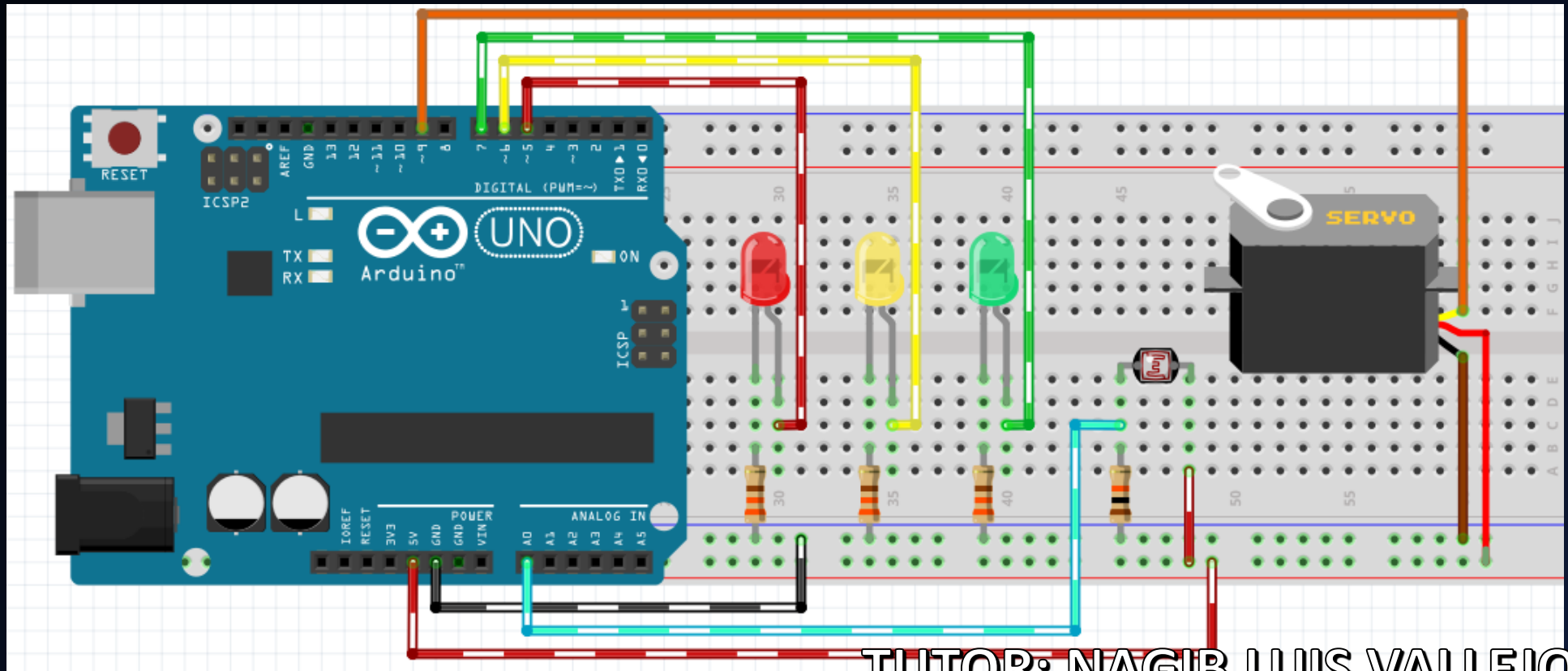
TUTOR: NAGIB LUIS VALLEJOS M.



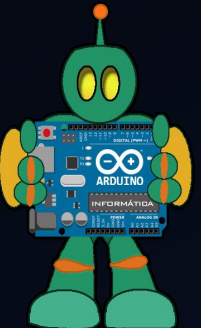
EJERCICIO 3 – CIRCUITO

Si el valor censado por el LDR > 800 , mover el servo entre 60° y 120° , de lo contrario se mantiene en 160° .

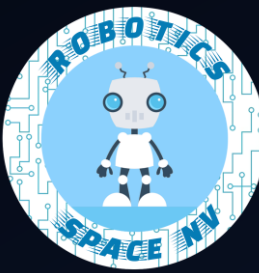
Si está en 60° se enciende solo el LED rojo, si está en 120° se enciende solo el LED verde y si está en 160° se enciende solo el LED amarillo



TUTOR: NAGIB LUIS VALLEJOS M.

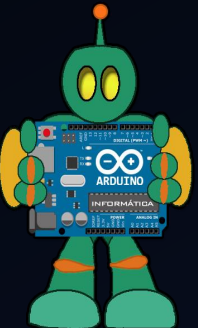


EJERCICIO 3 – SOLUCIÓN



```
JS ej3.js x
JS ej3.js > ondear
1  var jf= require("johnny-five");
2  var tarjeta= new jf.Board();
3  var ldr,servo,sw=0;
4  tarjeta.on("ready",mover);
5
6  function mover(){
7      var configuracion={pin:"A0",freq:50}
8      ldr = new jf.Sensor(configuracion);
9      servo= new jf.Servo(9);
10     servo.to(0);
11     ondear();
12 }
13 //recursividad
14 function ondear(){
15     var luz=ldr.value;
16     var rojo=new jf.Led(5);
17     var amarillo=new jf.Led(6);
18     var verde=new jf.Led(7);
19     console.log("Nivel de luminosidad:"+luz);
20     if(luz>800){//sw=0
21         amarillo.off();
22
23         if(sw==1){
24             sw=0;
25             servo.to(60);
26             rojo.on();
27             verde.off();
28         }
29         else{
30             sw=1;
31             servo.to(120);
32             rojo.off();
33             verde.on();
34         }
35     }
36     else{
37         servo.to(160);
38         amarillo.on();
39         rojo.off();
40         verde.off();
41     }
42     setTimeout(ondear,1000);
}
```

TUTOR: NAGIB LUIS VALLEJOS M.



CONTACTOS



SUSCRÍBETE



(+591) 63096640



robotics.space.nv@gmail.com



fb.me/RoboticsSpaceNV



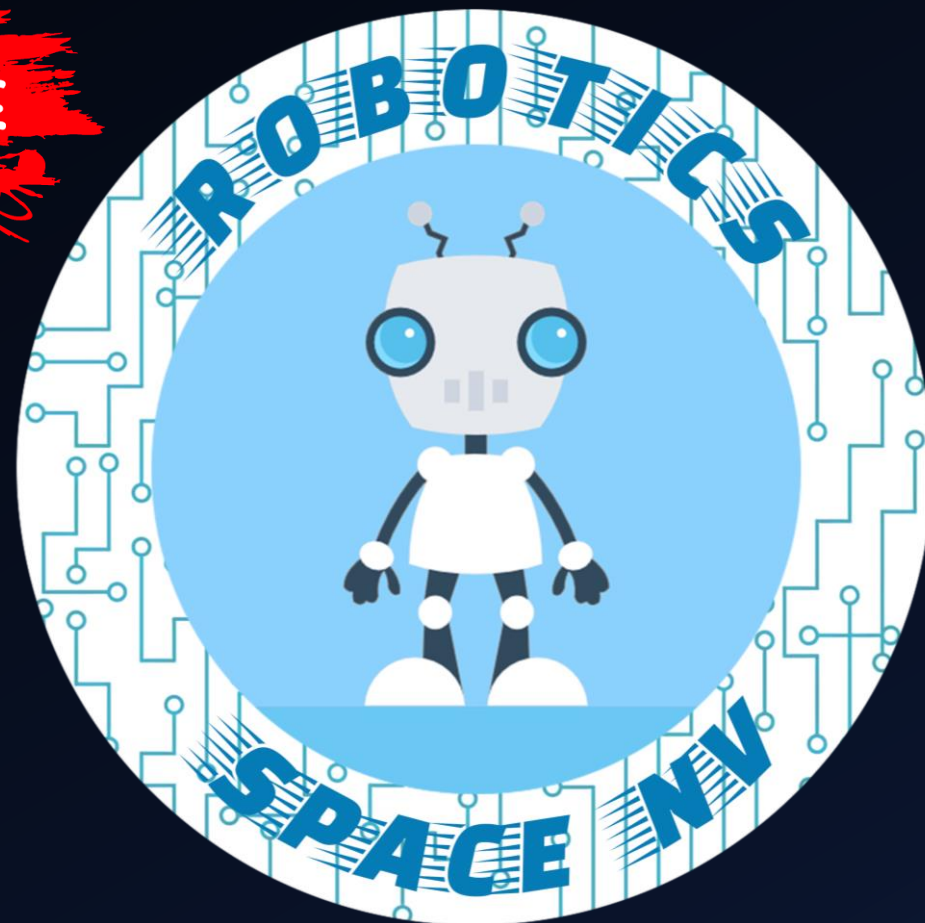
@NagibVallejos



Robotics Space NV



<https://github.com/nagibvalejos/Robotics-Space-NV>



TUTOR: NAGIB LUIS VALLEJOS M.

