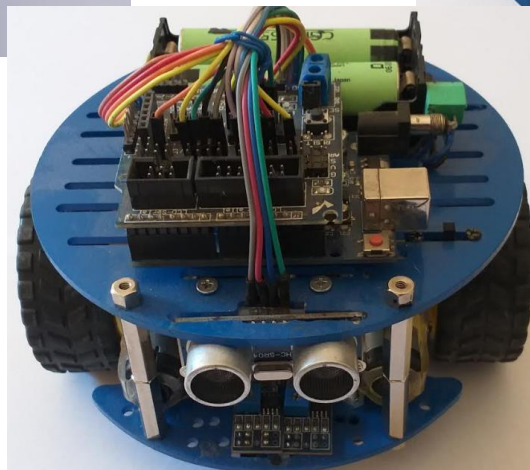
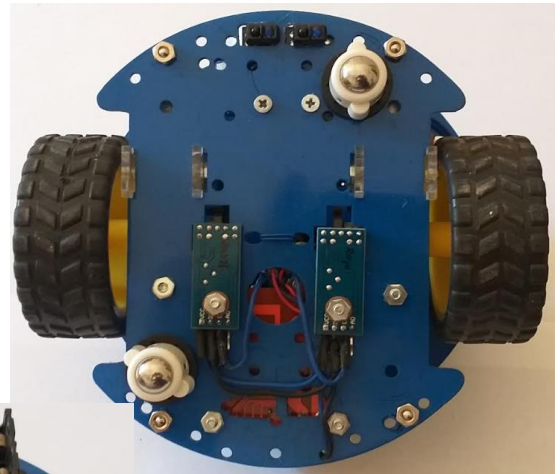
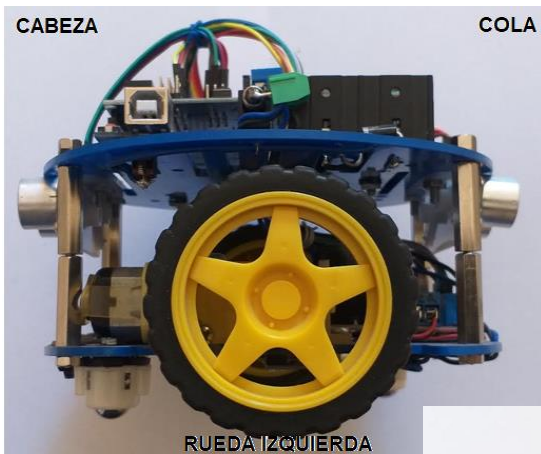
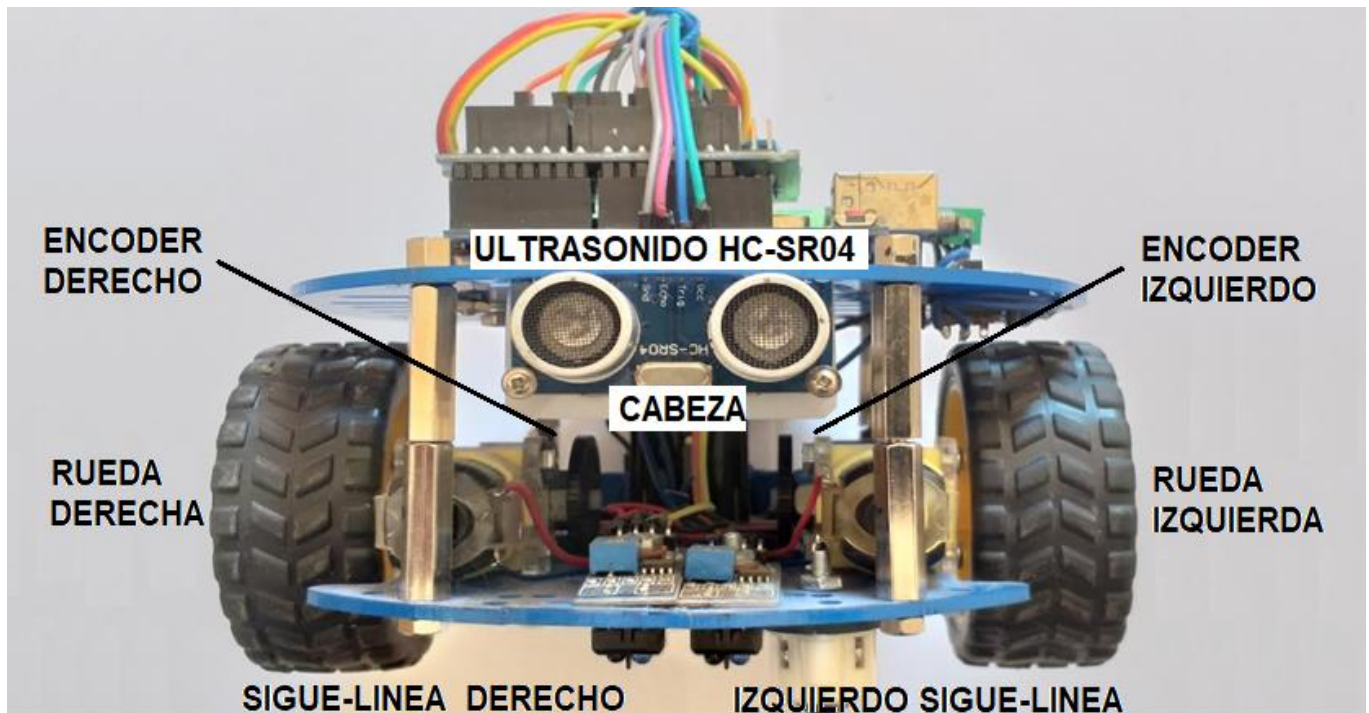


ROBOTICA II

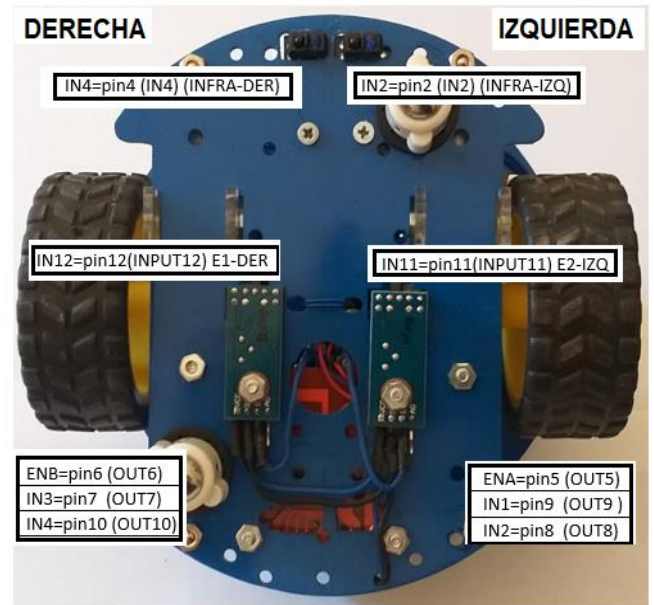
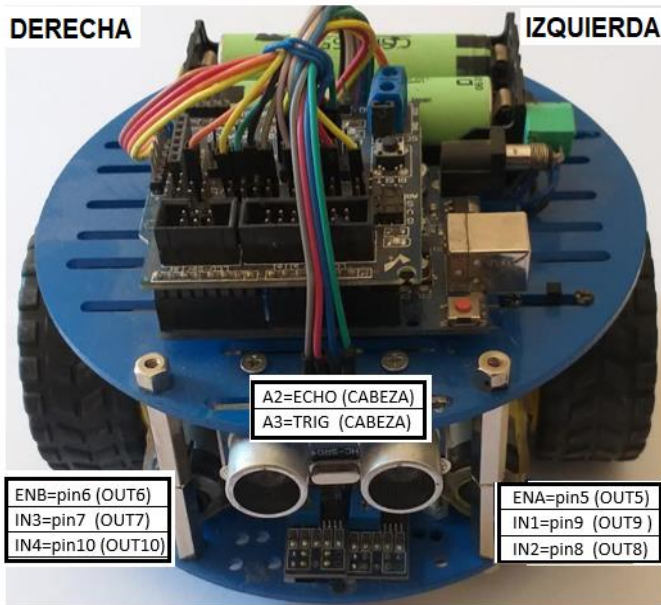
ROBOT MOVIL DIFERENCIAL 2 RUEDAS

ROBOT MÓVIL DIFERENCIAL. 2 RUEDAS.
2 ENCODERS. 2 SENSORES DE ULTRASONIDO. 2 SENSORES INFRARROJOS

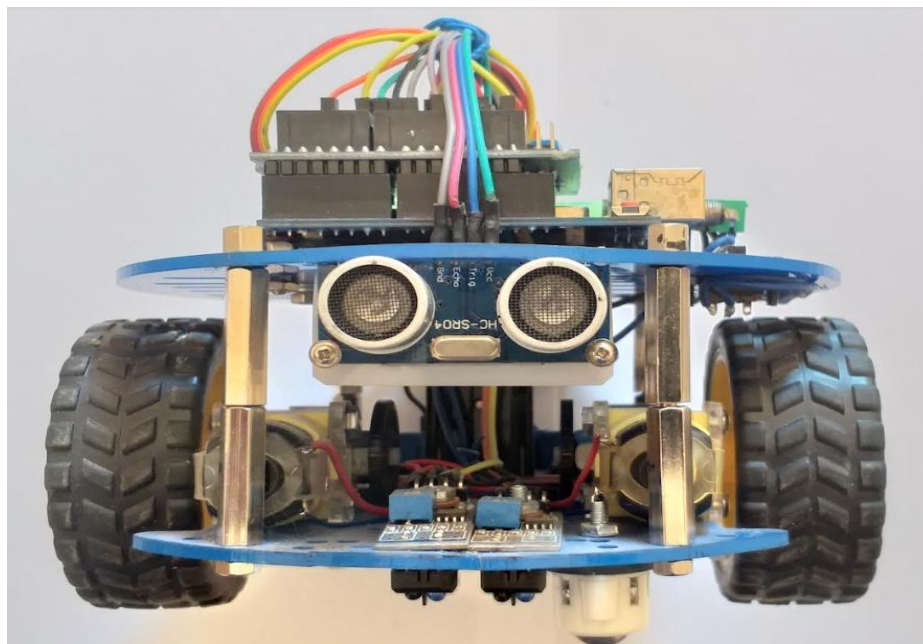


ROBOTICA II ROBOT MOVIL DIFERENCIAL 2 RUEDAS

ROBOT MÓVIL DIFERENCIAL. 2 RUEDAS. 2 ENCODERS. 2 SENSORES DE ULTRASONIDO. 2 SENSORES INFRARROJOS



MOTOR(LM298)	RUEDA	SENSOR HR-04	SIGUE-LINEA	ENCODER
ENA=pin5 (OUT5)	IZQUIERDA	A2=ECHO (CABEZA)	IN2=pin2 (IN2) (INFRA-IZQ)	IN11=pin11 (INPUT11) E2-IZQ
IN1=pin9 (OUT9)	IZQUIERDA	A3=TRIG (CABEZA)		
IN2=pin8 (OUT8)	IZQUIERDA			
ENB=pin6 (OUT6)	DERECHA	A4=ECHO (COLA)	IN4=pin4 (IN4) (INFRA-DER)	IN12=pin12 (INPUT12) E1-DER
IN3=pin7 (OUT7)	DERECHA	A5=TRIG (COLA)		
IN4=pin10 (OUT10)	DERECHA			



ROBOTICA II
ROBOT MOVIL DIFERENCIAL 2 RUEDAS

ROBOT MÓVIL DIFERENCIAL. 2 RUEDAS.
2 ENCODERS. 2 SENSORES DE ULTRASONIDO. 2 SENSORES INFRARROJOS
PROGRAMACIÓN ROBOT DIFERENCIAL (MODELO 2 RUEDAS)