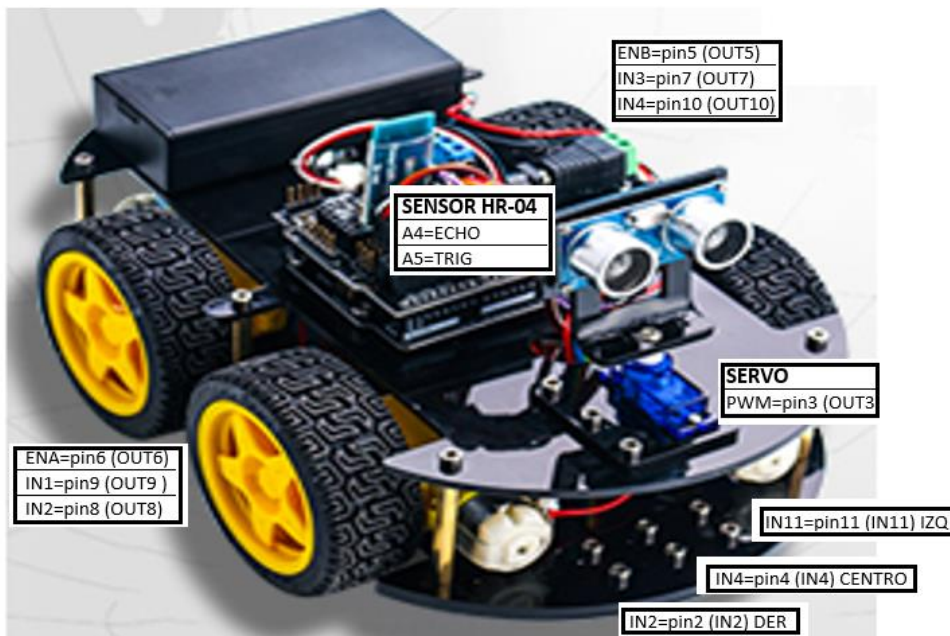
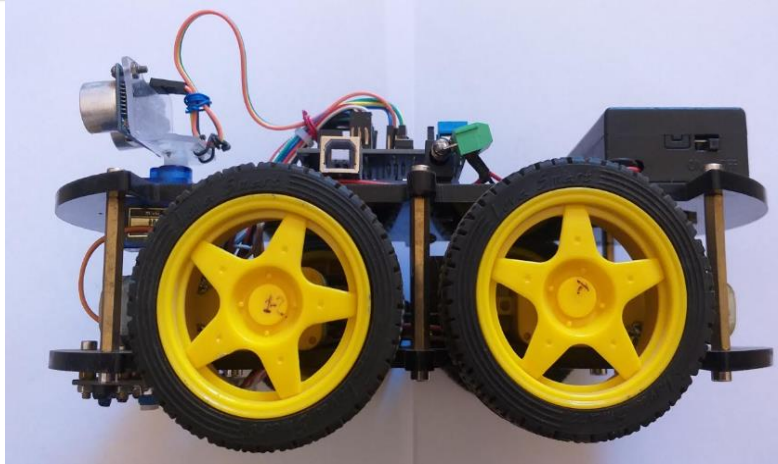
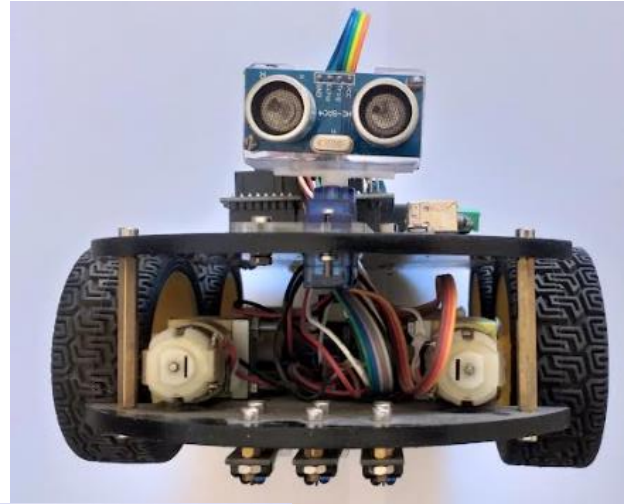


ROBOTICA II

ROBOT MOVIL DIFERENCIAL 4 RUEDAS

ROBOT MÓVIL DIFERENCIAL 4 RUEDAS
1 SENSORES DE ULTRASONIDO. 1 SERVO MOTOR. 3 SENSORES INFRARROJOS

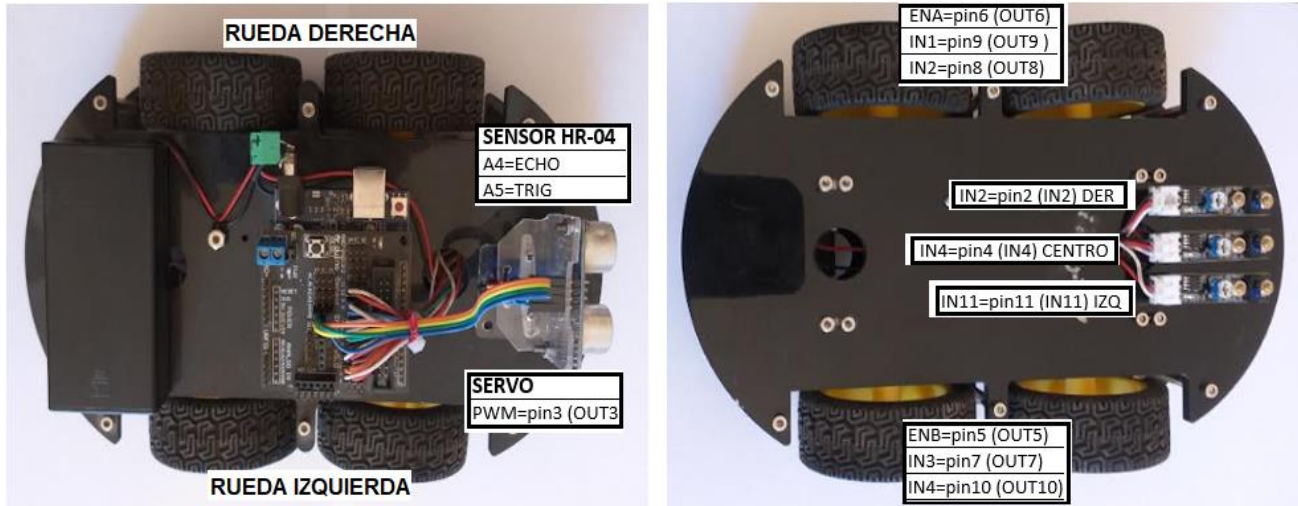


ROBOTICA II

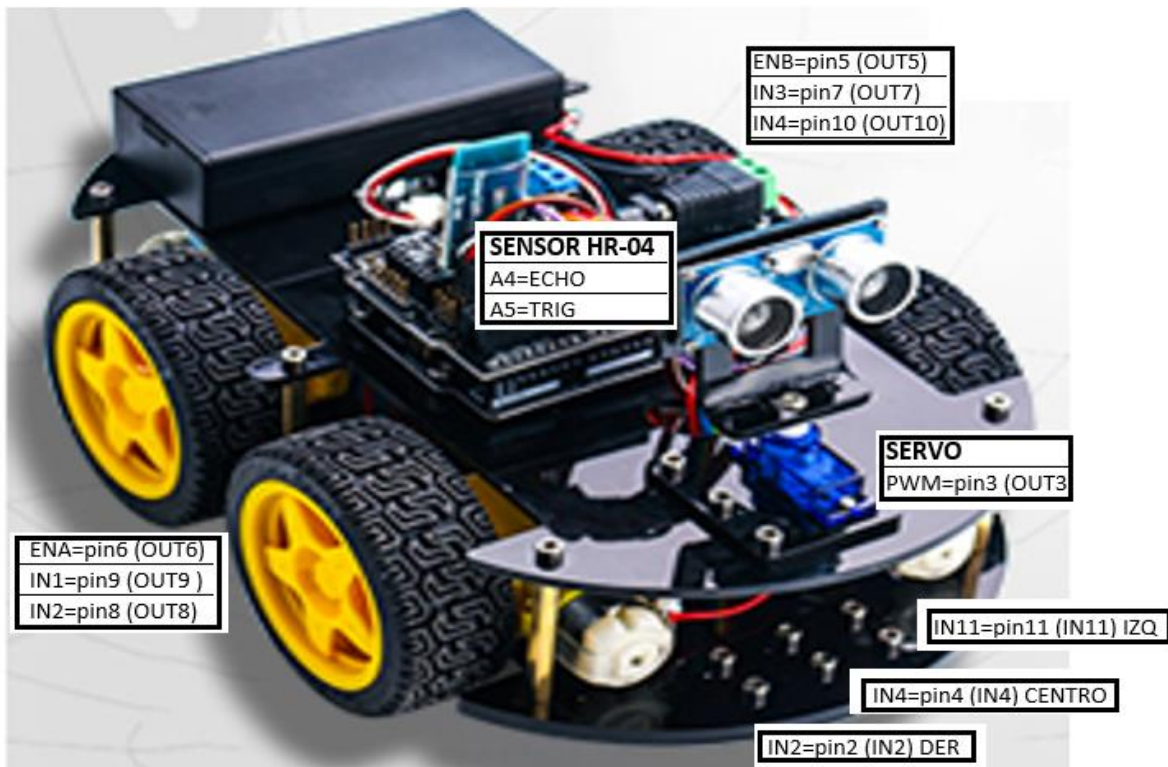
ROBOT MOVIL DIFERENCIAL 4 RUEDAS

ROBOT MÓVIL DIFERENCIAL 4 RUEDAS

1 SENSORES DE ULTRASONIDO. 1 SERVO MOTOR. 3 SENSORES INFRARROJOS



MOTOR(LM298)	RUEDA	SENSOR HR-04	SERVO	SIGUE-LINEAS
ENA=pin6 (OUT6)	DERECHA	A4=ECHO	PWM=pin3 (OUT3)	IN2=pin2 (IN2) DER
IN1=pin9 (OUT9)		A5=TRIG		IN4=pin4 (IN4) CENTRO
IN2=pin8 (OUT8)				IN11=pin11 (IN11) IZQ
ENB=pin5 (OUT5)	IZQUIERDA			
IN3=pin7 (OUT7)				
IN4=pin10 (OUT10)				



ROBOTICA II

ROBOT MOVIL DIFERENCIAL 4 RUEDAS

ROBOT MÓVIL DIFERENCIAL 4 RUEDAS

PROGRAMACIÓN ROBOT DIFERENCIAL (MODELO 2 RUEDAS - 4 RUEDAS)

