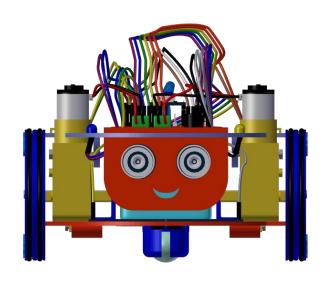
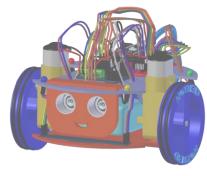
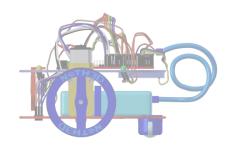
# Cit de robôtica









#### Hazlo tú mismo



Manual de instrucciones

# Construye tu propiorobot

- Podrás construir tu propio G-Bot ¡en tan solo una hora!
- Fácil de armar y desarmar con sólo un destornillador y una pinza.
- Es un kit de robot simple para principiantes y expertos.
- Ademas podrás controlarlo por bluetooth (módulo opcional), utilizando tu teléfono Android.

El kit incluye todo lo que necesitas para construir tu G-Bot en 7 sencillos pasos



Lista de materiales

1	Arduino Nano	1	11	Cable de Alimentación y Programación	1
2	Shield de Expansión Ard.Nano	1	12	Cable Dupont H-H 10 cm	21
3	Sensor ultrasónico HC-SR04	1	13	Cable Dupont H-H 20 cm	10
4	Sensor Infrarrojo TCRT5000	2	14	Cable de carga p/fuente de alimentación	1
5	Driver Motor DC L9110S	1	15	Tornillo fresado 25 mm	4
6	Motorredcutor DC	2	16	Tornillo tanque 10 mm	14
7	Módulo Buzzer	1	17	Tornillo fix 10 mm	2
8	LED 5mm	4	18	Tuerca 1/8 "	18
9	Fuente Alimentación 5V	1	19	Canica diámetro 16 mm	2
10	Módulo Bluetooth (opcional)	1			

Nº ID

Descripción

Cantidad

Cantidad

Descripción

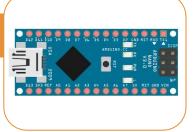
Nº ID



#### Componentes electrónicos

#### Arduino Nano

1



#### Sensor Ultrasónico

3



#### **Driver Motor DC**

5





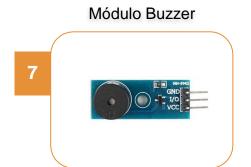




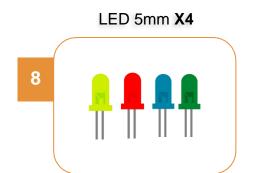


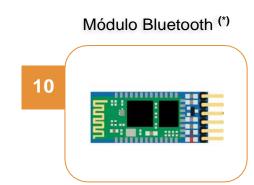


#### Componentes electrónicos





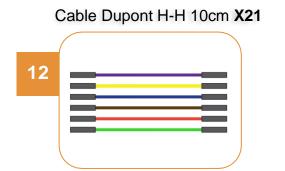


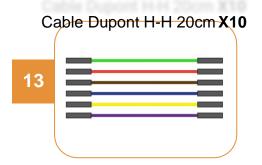


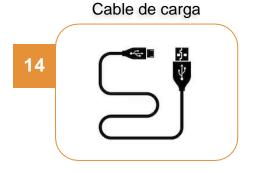


#### Cables



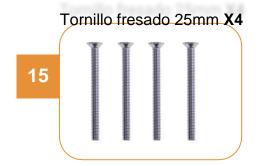








#### Misceláneos





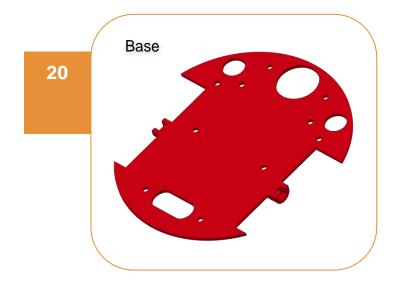


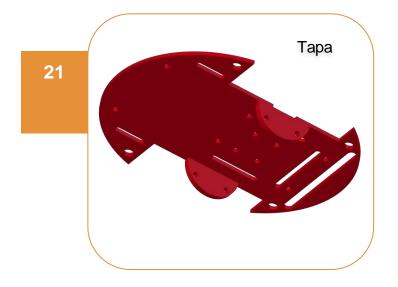






#### Piezas plásticas









#### Piezas plásticas

Nº ID	Descripción	Cantidad
20	Тара	1
21	Base	1
22	Soporte de batería	1
23	Rueda	2
24	Sensor ultrasónico HC-SR04	1
25	Soporte para canica	1





Arduino es una plataforma de desarrollo basada en una placa electrónica de hardware libre con un microcontrolador re-programable y una serie de pines que permiten establecer conexiones entre el microcontrolador y los diferentes sensores y actuadores de una manera muy sencilla.

14 Pines de Entrada / Salida

#### Shield de expansión Arduino Nano



Facilita la conexión de las señales del microcontrolador, proporcionando 3 pines por cada pin de entrada/salida:

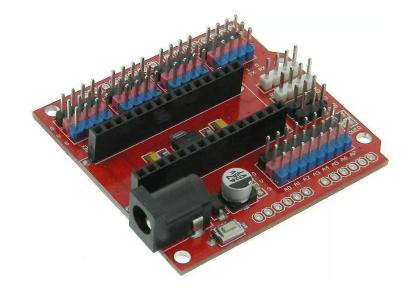
• Señal



• 5V

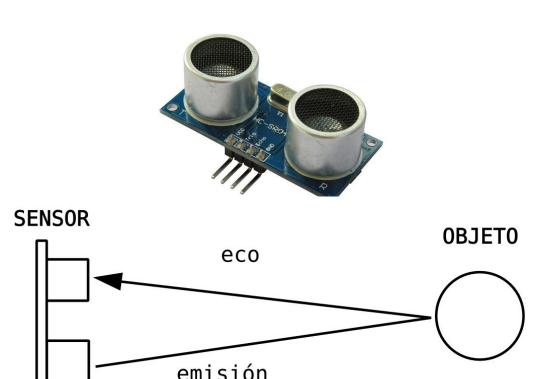


• GND



#### Sensor ultrasónico HC-Sr04





Emite un sonido ultrasónico por uno de sus transductores, y espera que el sonido rebote en algún objeto presente, el eco es captado por el segundo transductor.

La distancia es proporcional al tiempo que demora en llegar el eco.

#### Sensor infrarrojo TCRT5000



El emisor emite un haz de luz infrarroja invisible para el ojo humano, que se refleja en una superficie clara y capturado por el fototransistor. Por lo tanto, de acuerdo con la reflectividad de la superficie, el fototransistor recibe un valor mayor o menor de la reflexión.

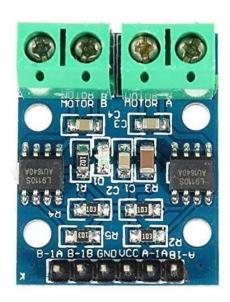
El sensor devuelve dos estados:

- HIGH = 1 = Blanco
- LOW = 0 = Negro



#### Driver para motores L9110S



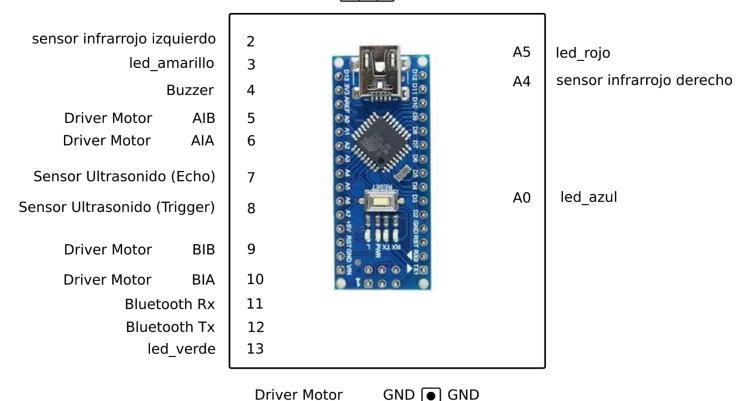


Para controlar un motor DC desde Arduino tendremos que usar un driver de motores para proporcionar mayor corriente al motor ya que las salidas del Arduino son de baja corriente.

Permite energizar hasta 2 motores de corriente continua y nos otorga control de velocidad.

#### Esquema de conexione

# 5V GND **GVS** Señal de sensor



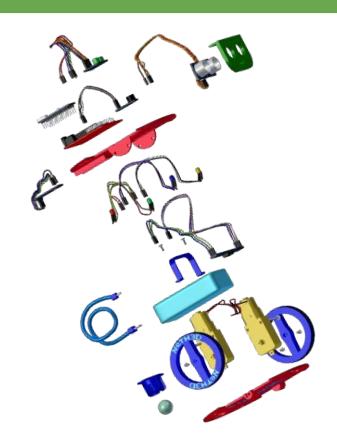
Vcc

5V

**Driver Motor** 

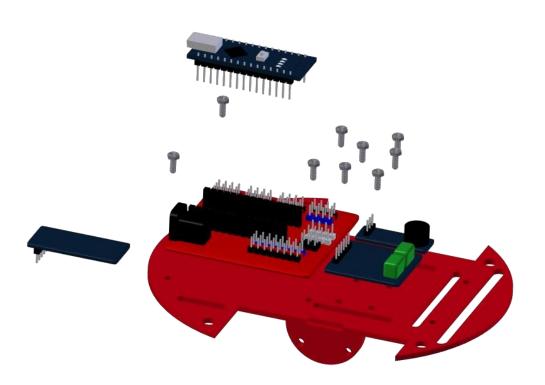
## Construye tu propio robot en 7 pasos

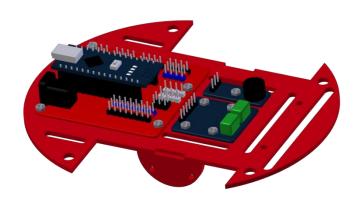


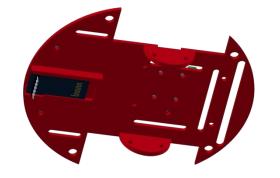




# Montaje electrónica de tapa





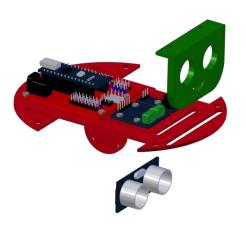




# Montaje sensor ultrasonido

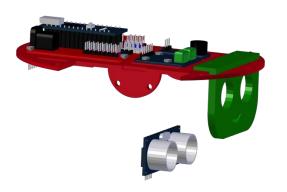
1

Inserte el soporte del sensor en la ranura de la tapa

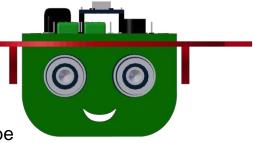


2

Coloque el sensor en el soporte





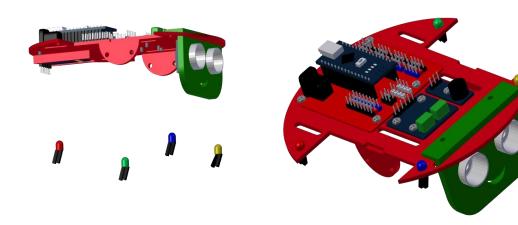


3

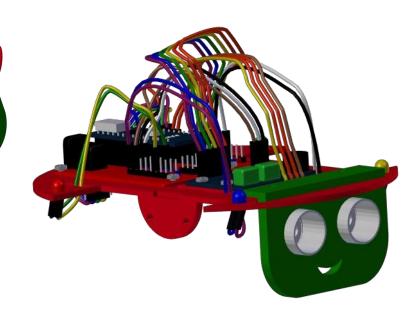
El sensor debe pasar en su totalidad

# Conexión y Cableado





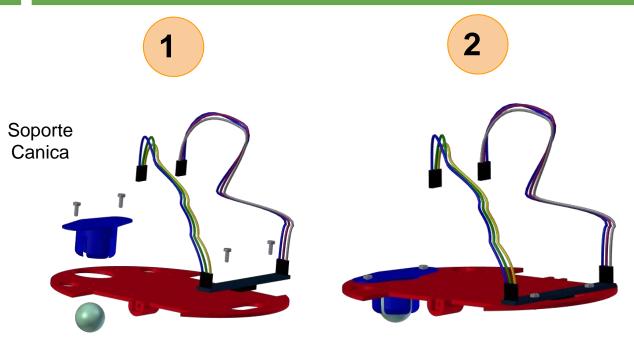
Coloque los Leds de la tapa y realice el conexionado de todos los módulos antes de fijar los motores entre tapa y base.

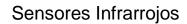


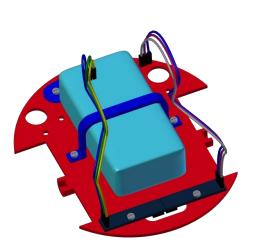


4

## Montaje componentes de la Base





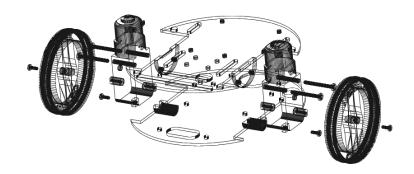


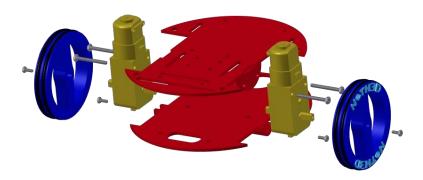
Disposición de la batería con el soporte

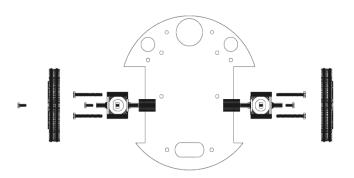


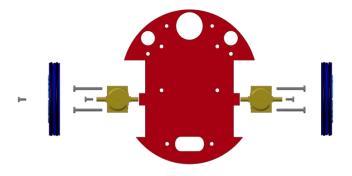
# 5

# Montaje de motores Tapa y Base



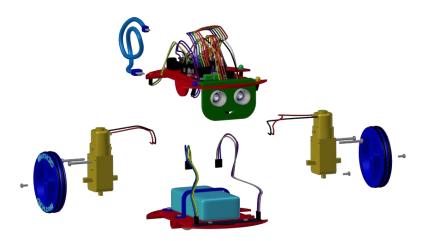


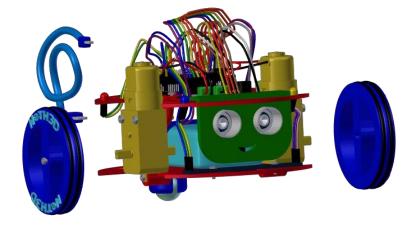




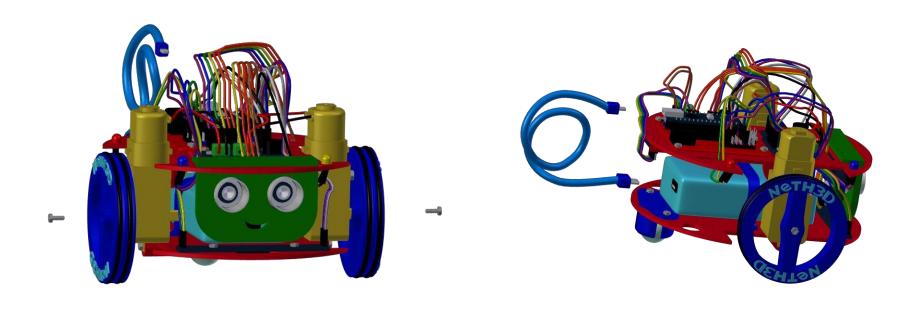








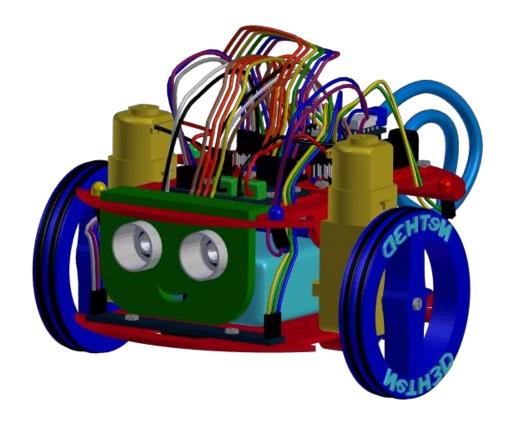
# Ruedas y cable dealimentación



# **FELICITACIONES!**

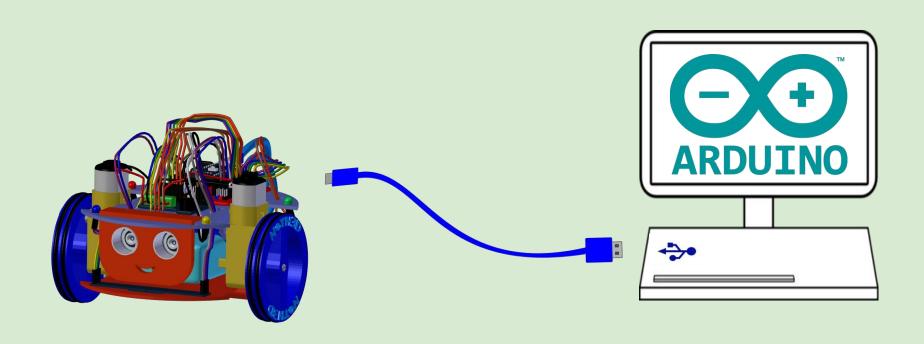
Finalizó el proceso de armado

# G-botica Kit de robôtica



# G-bot

## Programación con Arduino







Descargue gratis la aplicación para manejar Arduino desde su computadora desde:

www.arduino.cc





Elija el paquete de instalación del sistema operativo apropiado para su computadora











Vaya a https://github.com/neth3d/G-Bot y descargue toda la compilación de sketchs para realizar pruebas con su G-Bot

También puede ser necesario el controlador CH341. Puede descargarlo desde <a href="http://www.wch.cn/download/CH341SER">http://www.wch.cn/download/CH341SER</a> EXE.html



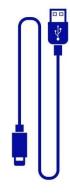
Elija el paquete de instalación del sistema operativo apropiado para su computadora.





Abra la carpeta "G-Bot Sketchs" ----> "G-Bot Test" y ejecute "G-Bot Prueba.ino"

Conecte G-Bot a un puerto USB de su computadora utilizando el cable proporcionado









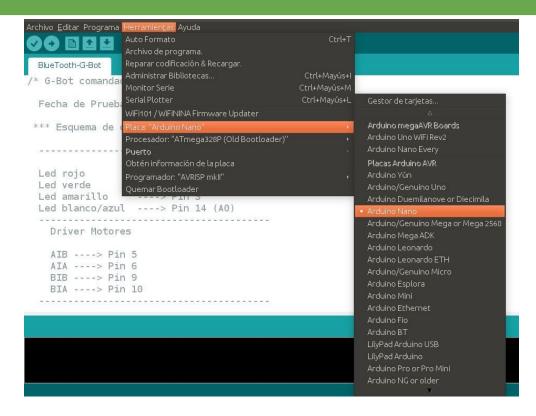
Una vez abierto el IDE Arduino, seleccionar la opción **HERRAMIENTAS** en la barra superior:

• Placa: "Arduino Nano"

• Procesador: "ATmega328"

• Puerto: elegir el puerto donde

está conectado G-Bot







Verificar el código



Si el proceso arroja error se debe revisar antes de pasar al siguiente paso.

Subir el código al G-Bot



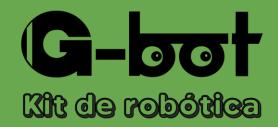






C Los led`s del G-Bot harán una secuencia





#### www.mas-ie.com.ar



@masinformaticaeducativa



facebook.com/masinfoeducativa



5493516512212

