

PROYECTO DE UN ROBOT RASTREADOR 4º A TECNOLOGÍA

El proyecto que realizaremos consistirá en un robot capaz de seguir una línea negra dibujada sobre un fondo blanco.

He traído 5 proyectos, supuestamente 3 o cuatro miembros por grupo.

Tenemos que realizar asimismo un pequeño informe escrito, así que empezaremos por dibujar en crocodile un circuito parecido al del proyecto.

¿cómo funciona? Cuando el robot está colocado sobre una superficie blanca, la luz emitida por los diodos de alta luminosidad se refleja en la superficie y las LDR detectan la luz. Los transistores están saturados y los dos motores giran de manera que el robot se desplaza hacia adelante.

Cuando uno de los dos sensores se coloca sobre la línea negra, la LDR deja de recibir el reflejo de la luz, el transistor pasa al corte, el motor que está en el mismo lado que el sensor para con lo cual se corrige la trayectoria del robot.

Aquí tenéis un esquema similar al del proyecto, el cual haréis en crocodile.

