TODO TERRENO EXPLORADOR CON CONTROL REMOTO



Ingeniería Radioelectrónica

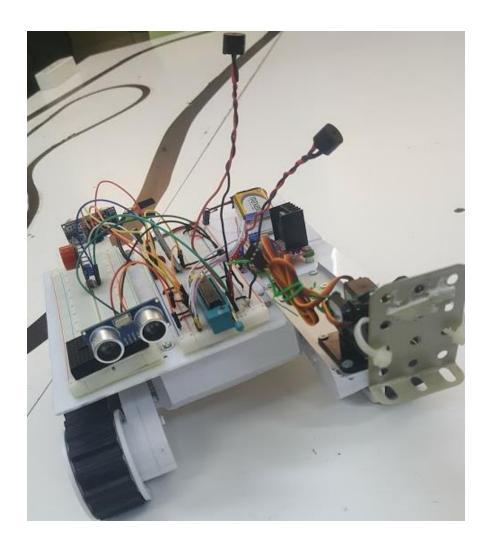
Lluís Puigdemasa Areces

INDICE

1.	RESUMEN	. 3
2.	ESQUEMA DEL MATERIAL EMPLEADO	. 4
	PROGRAMACIÓN EN NIPLE DEL PROYECTO	
3.	PROGRAMACION EN NIPLE DEL PROTECTO	. :

1. RESUMEN

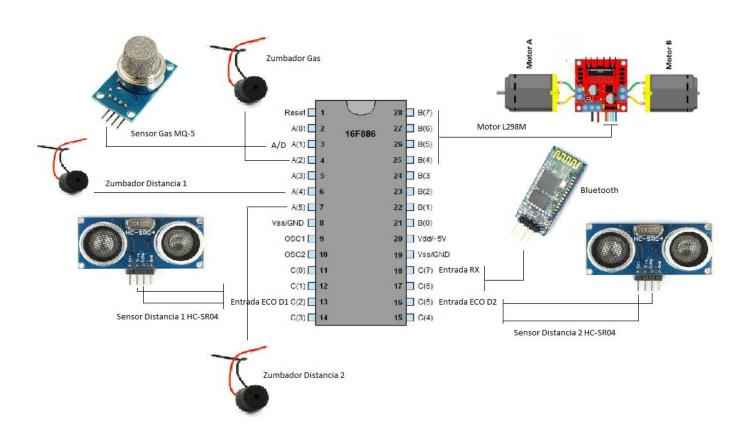
El objetivo de este proyecto era la de construir un vehículo explorador que sería un vehículo oruga controlado a través del Microscada de niple, vía el sensor de bluetooth HC-06. El vehículo programado vía el PIC16F886 y guiado vía Microscada de niple, el cual se conectaría via bluetooth, dispondría de dos sensores de distancia HC-SR04, También dispondría de un detector de gas MQ-5, que cuando nosotros quisiéramos nos daría la lectura del gas que hay en el ambiente donde el vehículo estaría circulando y dependiendo si la lectura del gas seria mayor al valor que nosotros configurásemos se activaría otro zumbador, avisándonos que hay mucho gas en el ambiente.



2. ESQUEMA DEL MATERIAL EMPLEADO

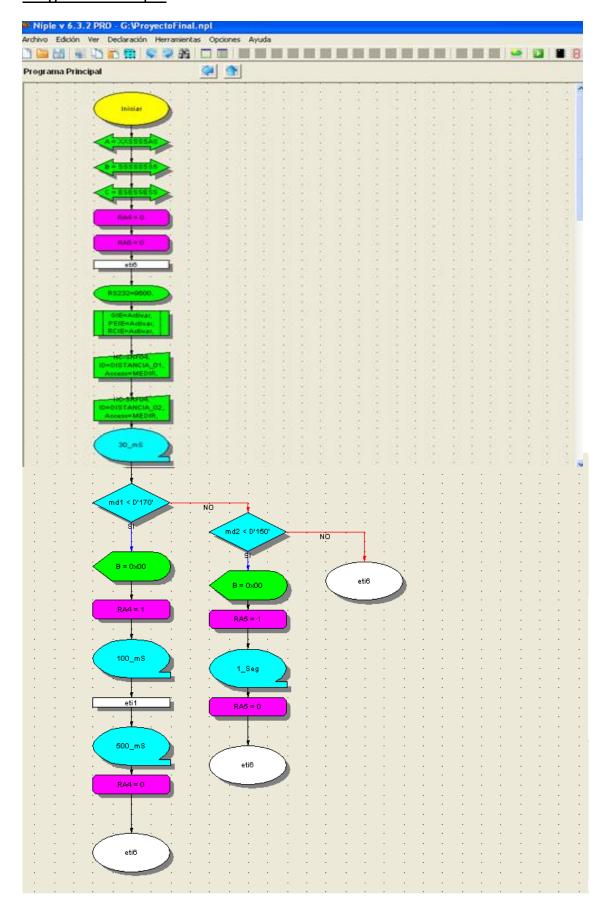
Para confeccionar este proyecto hemos utilizado el siguiente material:

- Motor L298M
- 2 Sensores de distancia HC-SR04
- Sensor de gas MQ-5
- 3 Zumbadores 5VdC
- Módulo Bluetooth HC-06
- Microcontrolador PIC16F886
- Entrenador USB PIC SCHOOL
- Niple 6.3.2
- Microscada Niple



3. PROGRAMACIÓN EN NIPLE DEL PROYECTO

Programa Principal



<u>Interrupción</u>

