

BLUETOOTH pasos previos

Conocimientos previos

Tienes que visitar las siguientes páginas de la [Unidad 4 Comunicaciones con Arduino](#):

- ¿Qué es el [HC-06](#)?
- [La APP](#) que tienes que instalar
- [Vincular tu móvil con el HC-06](#) con tu móvil

Aprende a configurar los botones de la APP !! diapositiva 12 pero en vez de Up, Down, Right y Left los que se establezcan en el reto

[Configuración avanzada](#) pues **nosotros somos pitos, y conectaremos el HC-06 en los pines digitales D11 y D12** y no en D0 y D1 pues están ocupados con la comunicación del ordenador. El RX del HC-06 en 11 y el TX del HC-06 en el 12

En mBlock INSTALAR LA EXTENSIÓN HC-06

Entramos en Extensión

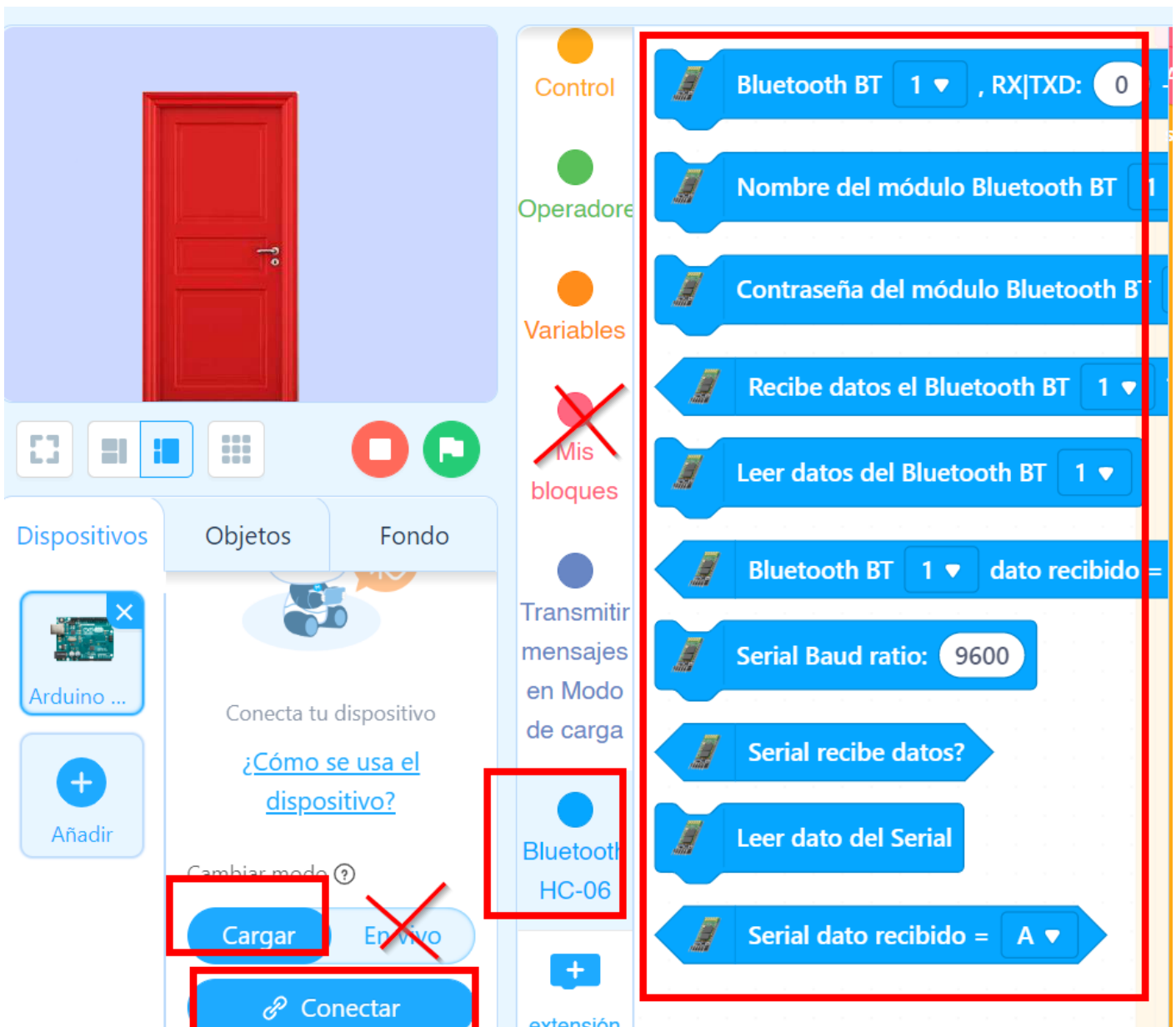


Y ponemos en el buscador HC-06 nosotros hemos elegido esta, pero podría ser otra, es cuestión de experimentar



IMPORTANTE

- SOLO FUNCIONA CARGANDO EL PROGRAMA en vivo no
- NO PUEDES USAR ESTAS INSTRUCCIONES DENTRO DE UN BLOQUE no entiendo por qué, si alguien lo consigue que me lo diga



Un ejemplo: Apertura simple de la puerta

Conectamos:

- RX del HC-06 en 12
- TX del HC-06 en 11
- El servo de la puerta en D4

y el código es:

<https://planet.mblock.cc/project/3481632>

The image displays the Arduino IDE interface with a project titled "Bluetooth HC-06". The left sidebar shows the "Fondo" (Background) tab, which includes a "Conectar" button and a "Cargar" button. The main workspace shows a block diagram for an Arduino Uno, configured with a Bluetooth module (BT 1) and a servo motor (pin 4). The diagram includes the following blocks:

- cuando Arduino Uno se inicia** (when Arduino Uno starts)
- Bluetooth BT 1, RX|TXD: 11 - TX|RXD: 12 - Baud ratio: 9600**
- mueve el servo en pin 4 al ángulo 90** (move the servo on pin 4 to angle 90)
- para siempre** (forever loop)
- si Recibe datos el Bluetooth BT 1 ? entonces** (if receives data from Bluetooth BT 1 then)
- Leer datos del Bluetooth BT 1** (read data from Bluetooth BT 1)
- si Bluetooth BT 1 dato recibido = R entonces** (if Bluetooth BT 1 received data = R then)
- mueve el servo en pin 4 al ángulo 90** (move the servo on pin 4 to angle 90)
- si Bluetooth BT 1 dato recibido = A entonces** (if Bluetooth BT 1 received data = A then)
- mueve el servo en pin 4 al ángulo 0** (move the servo on pin 4 to angle 0)

Red arrows indicate the flow of data from the Bluetooth module to the servo motor. The "Cargar" button is highlighted with a red box, and the "Bluetooth HC-06" block is also highlighted with a red box.

Revision #4

Created 11 February 2024 17:18:01 by Javier Quintana

Updated 11 February 2024 22:36:58 by Javier Quintana