

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

<https://docs.google.com/presentation/d/e/2PACX-1vT0vG1z61MuZXKmdiw4ga7z15FIQfeussqDNYzMauJSZUU2G2NIL7M-JjXb4PFT4YTigj9Yal8PzHmR/embed?start=false&loop=false&delayms=3000>

[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

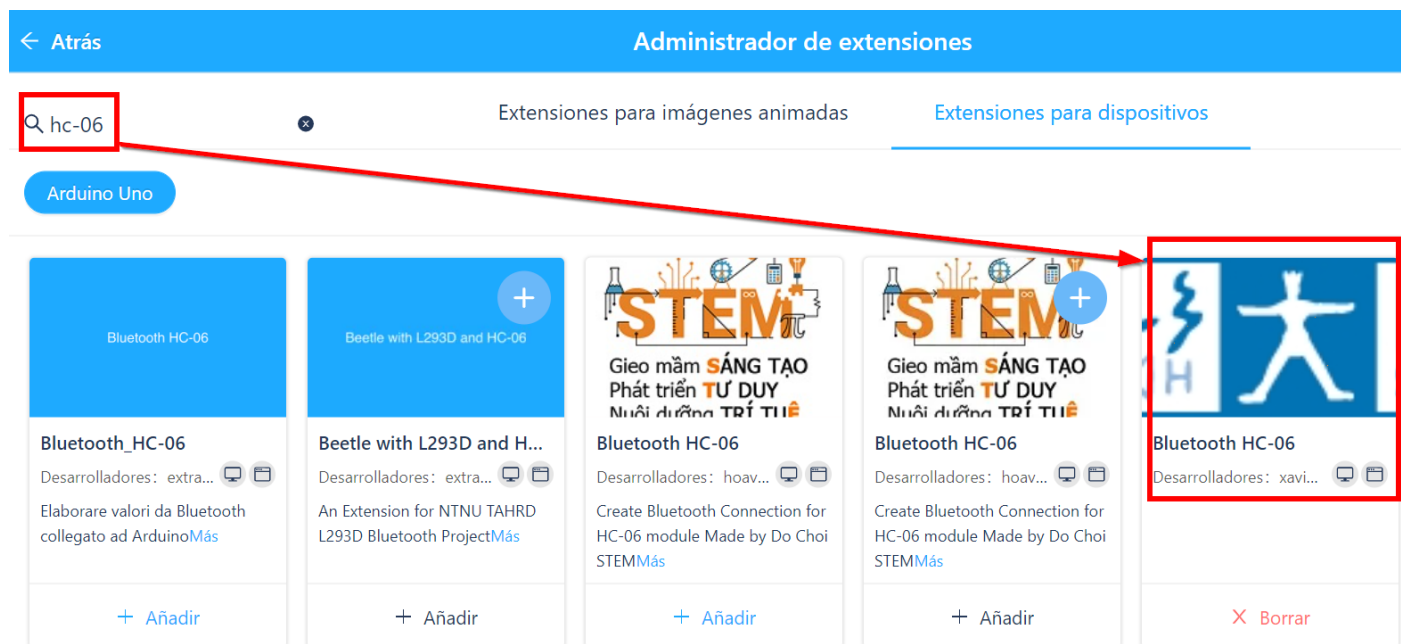
https://docs.google.com/presentation/d/e/2PACX-1vSCv2j25rIQxh6pHjMM4n4AXttDDetQPL93qMrYfQO2p-BVC6tSzeRVgU7nVq4_pXEnLedrvF7LTM4V/embed?start=false&loop=false&delayms=3000

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



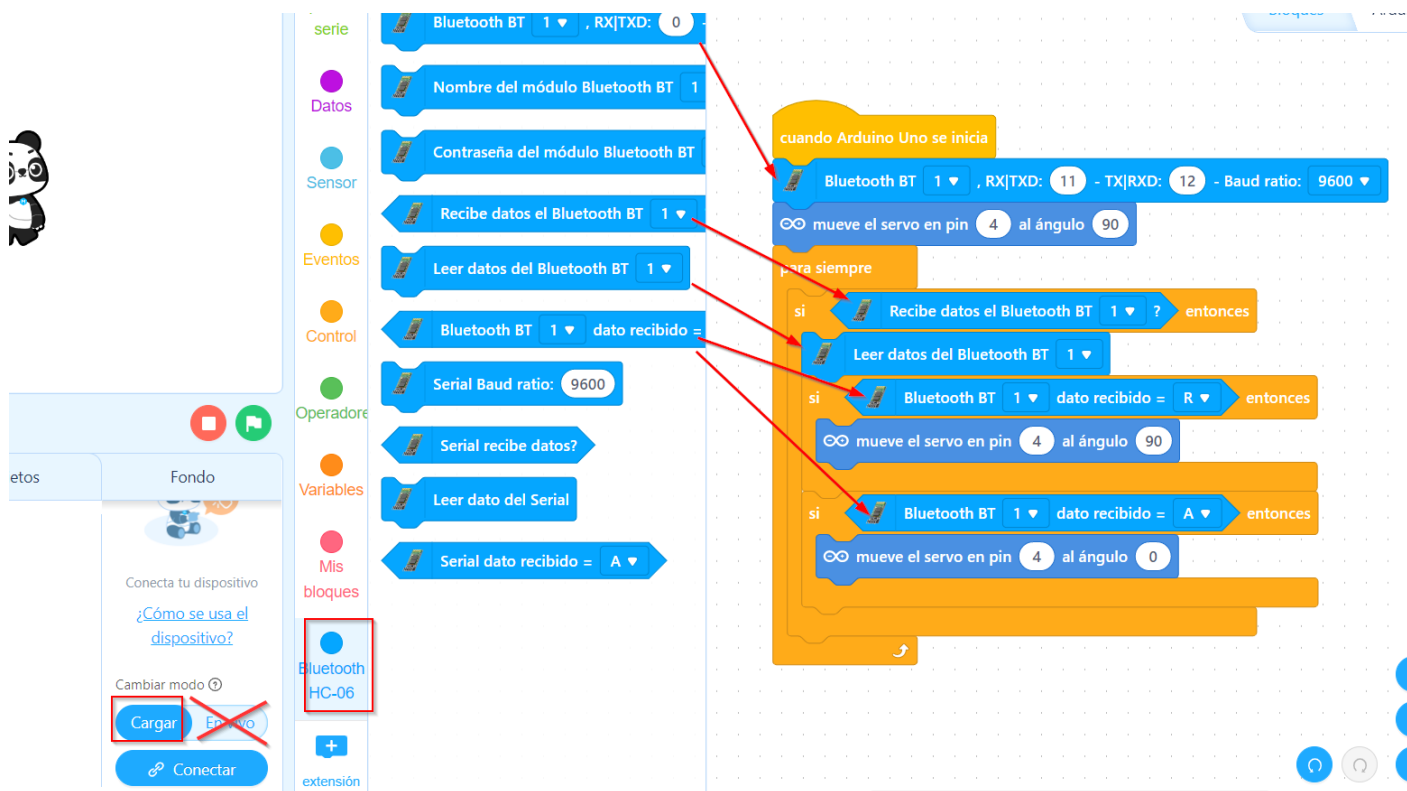
Un ejemplo: Apertura simple de la puerta

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 shows the mBlock IDE interface for an Arduino Uno project. The left sidebar contains various block categories: Serie, Datos, Sensor, Eventos, Control, Operadores, Variables, and Mis bloques. The main workspace displays a script for controlling a servo motor via Bluetooth. The script starts with a 'cuando Arduino Uno se inicia' block, followed by a 'Bluetooth BT 1, RX|TXD: 11 - TX|RXD: 12 - Baud ratio: 9600' block. A 'para siempre' loop contains three 'si' blocks that check for received data and move the servo to 90 or 0 degrees based on the received character. A 'Cargar' button is highlighted in the bottom left.



Revision #4

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

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