

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

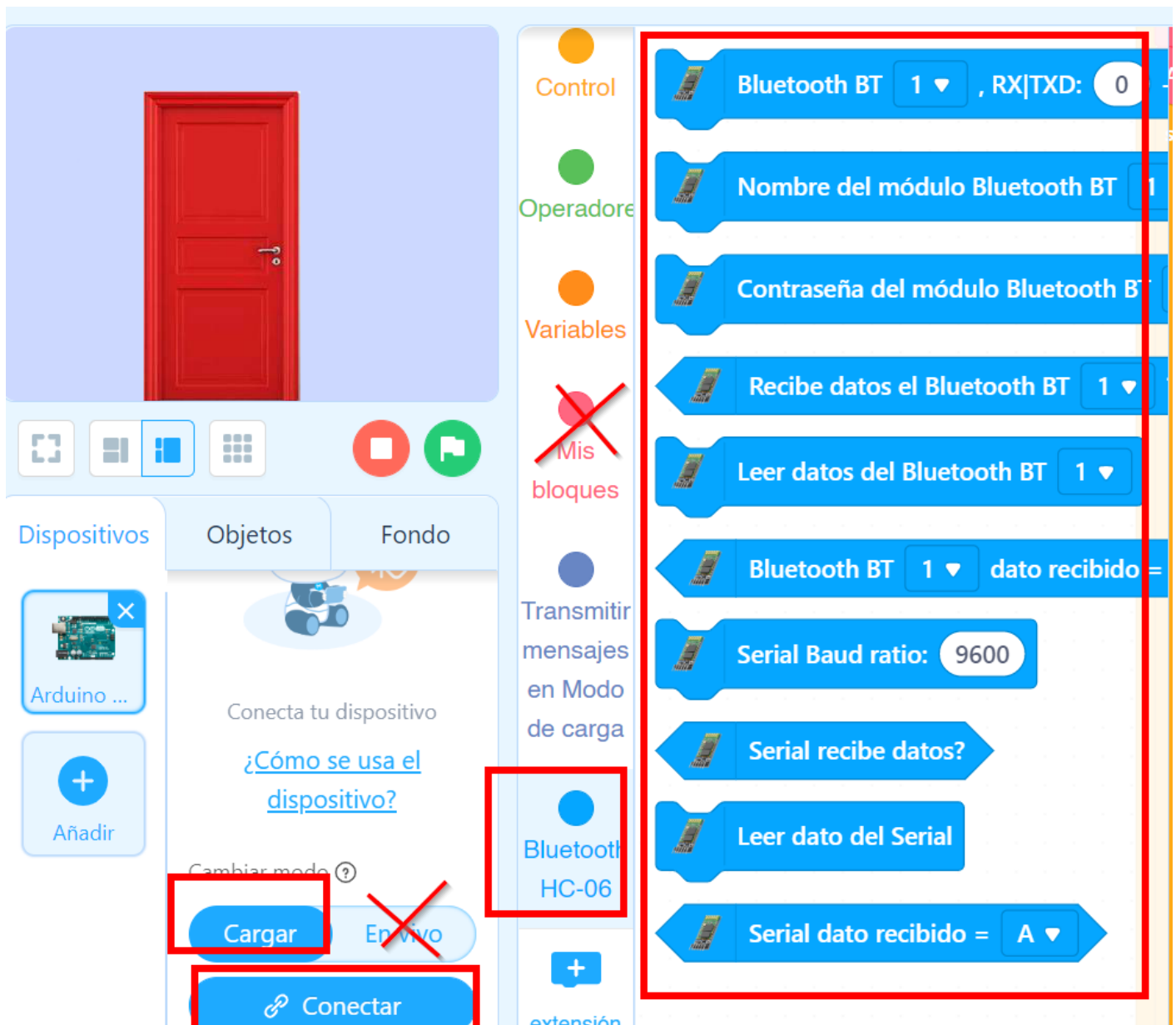


Y ponemos en el buscador HC-06 nosotros hemos elegido esta, pero podría ser otra, es cuestión de experimentar



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 BT 1". The left sidebar shows the "Fondo" (Background) tab, where a "Bluetooth HC-06" module is selected. The "Cargar" (Load) button is highlighted with a red box. The main workspace shows a block diagram for controlling a servo motor using a Bluetooth module.

Block Diagram Details:

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

Revision #4

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

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