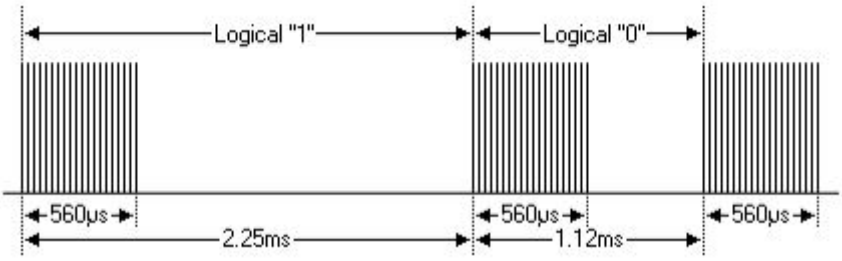
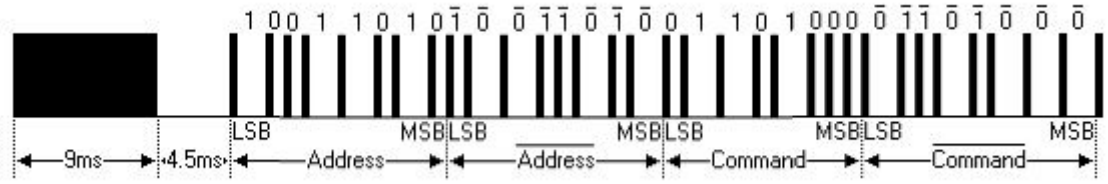
5.1 NEC

Alphabot tiene un receptor LFN0038K compatible con el protocolo estandard NEC y el mando emisor que acompaña a este kit también es compatible con él. Encima, para complicarnos más las cosas, tiene configuración PULL-UP como el resto de sensores de este robot, por lo que si recibe del mando a distancia un 1 lógico, él transmite un 0 y viceversa.

Una señal con el protocolo NEC es una especie de señal PWM donde un '0' es es un ciclo de 1.125ms la emisión de una señal de 0.565ms y un '1' lógico o mismo pero en un intervalo de 2.25ms, se ve mejor con un dibujo:

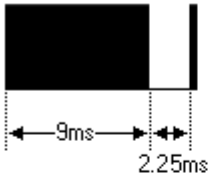


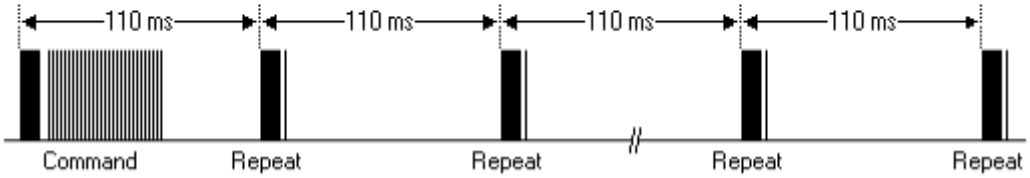
El protocolo establece que primero se emite 9ms de una señal alta, y luego 4.5ms de señal baja para empezar el envío de una señal de 8 bits, empezando por el bit más bajo LSB hasta el más alto MSB y luego su complemento. Todo en una señal de 38kHz donde se modula primero la dirección y luego el comando. Mejor con un dibujo ¿no?



Cada comando se envía una sola vez al menos que mantengas el botón pulsado más de 110ms. El formato de duplicación es según este dibujo:

Copyright 2026





Revision #1
Created 2022-03-21 11:57:29 CET by Equipo CATEDU
Updated 2022-03-22 12:04:19 CET by Equipo CATEDU