

A por los motores

Cambiamos nuestro programa de ARDUINOBLOCKS utilizando unos pines virtuales para controlar los motores, arbitrariamente le hemos puesto V1 y V2 de tal manera que cuando se reciba un valor de estos pines virtuales, fijan la potencia de los motores:

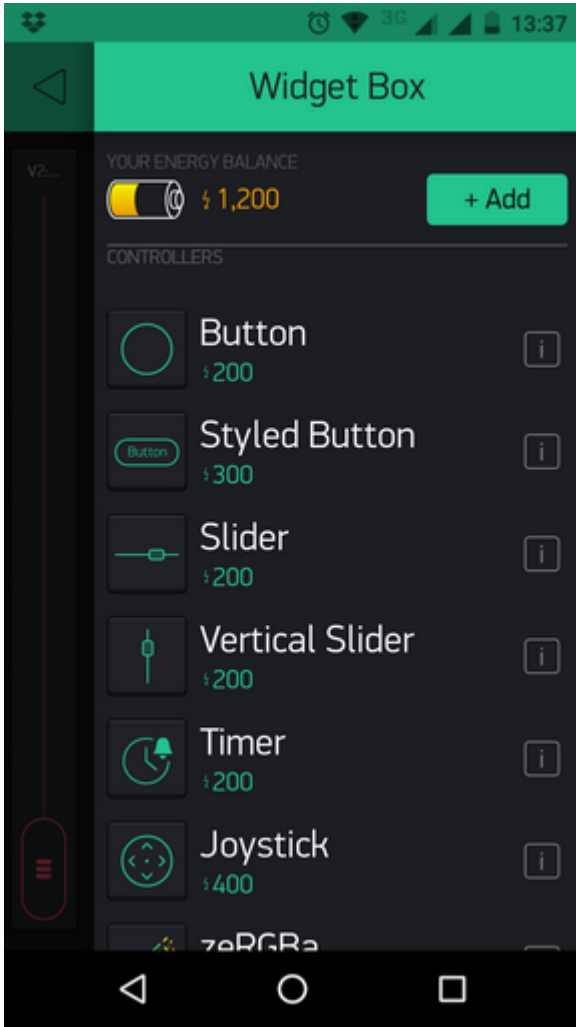
The image shows a screenshot of an ARDUINOBLOCKS program. It features an 'Inicializar' (Initialize) block with the following configuration:

- WiFi SSID: CATEDU
- WiFi clave: abcdefg
- IP servidor: 192 . 168 . 43 . 111
- Puerto: 8080
- Código (Auth): 6KtpfpxCQohkuOex5Rb_YrNvXPD3XTGE

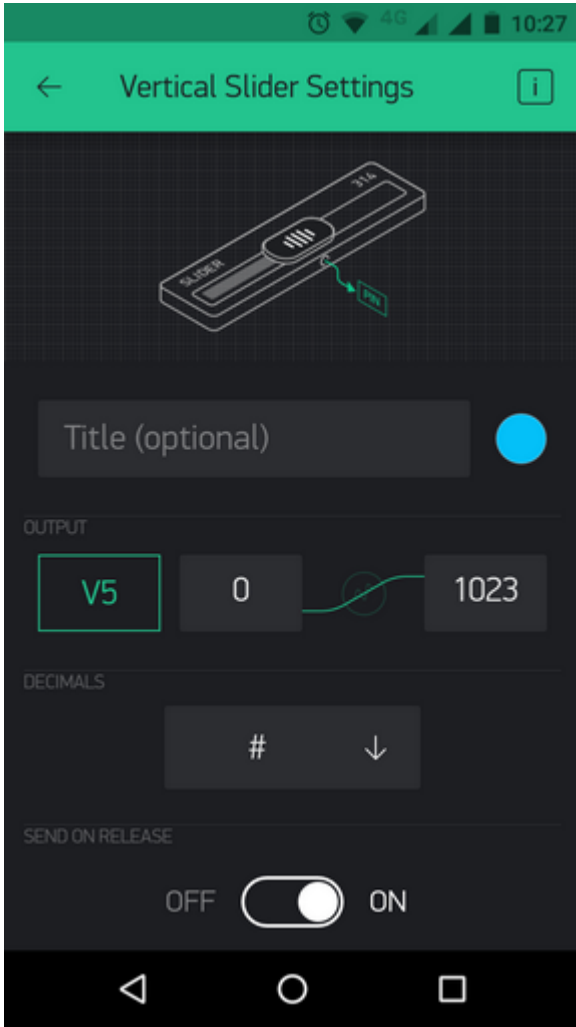
Below the initialization block is a 'Bucle' (Loop) block. Inside the loop, there are two conditional blocks:

- Block 1:** 'Valor recibido para V5'. It contains an 'Establecer MOTOR DERECHO' block. The motor is configured with Pin D1, ON, Pin D3, ON, and Pin-PWM D1. The power is set to 'Valor del pin virtual (numérico)'.
- Block 2:** 'Valor recibido para V6'. It contains an 'Establecer MOTOR IZQUIERDO' block. The motor is configured with Pin D2, ON, Pin D4, ON, and Pin-PWM D2. The power is set to 'Valor del pin virtual (numérico)'.

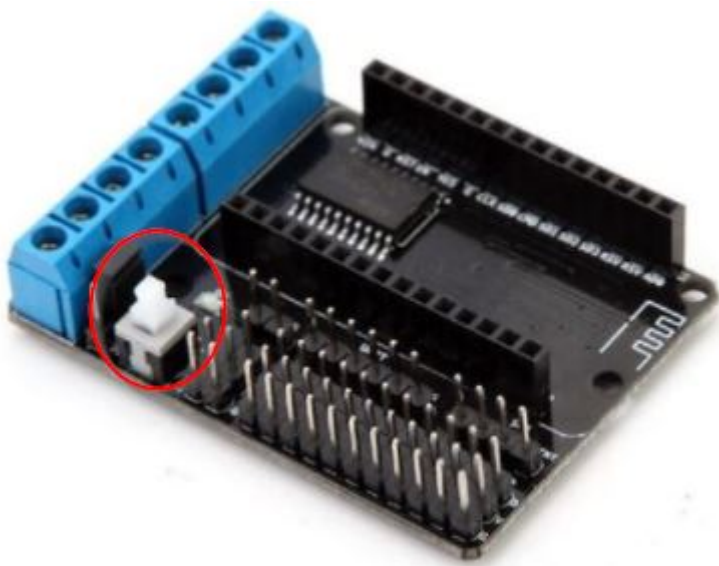
Ponemos dos sliders verticales



Y configuramos uno para V5 y otro para V6:



No te olvides de pulsar el botón de la Shield para que le de energía a los Motores



<https://www.youtube.com/embed/fhz5tYRrmAk>

Revision #2

Created 2022-02-01 12:51:17 CET by Equipo CATEDU

Updated 2022-11-28 14:20:12 CET by Javier Quintana