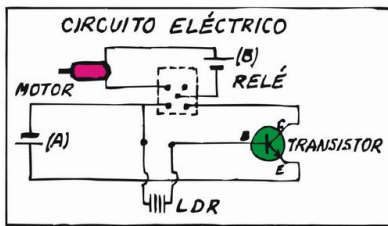


There are no translations available.



Esta genial idea se la debemos al profesor de UNED D. Ramón Gonzalo.

Aprovechando que con una LDR (resistencia sensible a la luz) podemos abrir y cerrar un interruptor mediante un circuito sencillo, a D. Ramón Gonzalo se le ocurrió pegarlas en la pantalla de un ordenador y pintar en él, mediante programas sencillos (Logo, Basic, ...) círculos de luz sobre fondo negro que iluminarán las células. Esta sencilla "controladora" ha sido probada en muchos centros escolares de Primaria y Secundaria y ha aparecido también en numerosos libros de texto. Veamos cómo funciona.

Vamos a definir el problema en tres partes:

- Descripción y construcción de la "controladora"
- Programas para el control de células en pantallas (en WinLogo y MSWLogo)
- Algunos prototipos de robots que podemos controlar mediante este ingenioso mecanismo.

Descripción de la controladora

Hay varios modelos, desde el más sencillo que solo utiliza una LDR, un transistor de potencia, y un relé, al más sofisticado que permite controlar varias células a la vez.

INICIACION A LA ROBOTICA (3) Control de máquinas con células LDR en pantalla I

Ángel Oeo-k idatzia

Osirala, 2003(e)ko apirila(r)en 11-(e)an 20:12etan

El documento describe un sistema de control de máquinas con células LDR en pantalla I. El sistema está diseñado para controlar un robot móvil (como un robot de competición) utilizando una pantalla de control. El robot está equipado con sensores de luz (LDR) que detectan la presencia de líneas blancas en la pista. El sistema de control utiliza esta información para generar comandos de movimiento y control de velocidad. El documento incluye un diagrama de bloques que muestra la conexión entre el robot, la pantalla y el sistema de control. El robot está conectado a la pantalla a través de un cable de datos. La pantalla está conectada al sistema de control a través de un cable de control. El sistema de control genera comandos de movimiento y control de velocidad que se envían al robot a través del cable de control. El robot utiliza estos comandos para moverse y controlar su velocidad. El documento también incluye un diagrama de bloques que muestra la conexión entre el robot, la pantalla y el sistema de control. El robot está conectado a la pantalla a través de un cable de datos. La pantalla está conectada al sistema de control a través de un cable de control. El sistema de control genera comandos de movimiento y control de velocidad que se envían al robot a través del cable de control. El robot utiliza estos comandos para moverse y controlar su velocidad.

