

Arduino: El corazón de mBot

El kit es fácil de montar ([instrucciones](#)), pero si nos fijamos el corazón es la placa de Arduino:



Fuente: <http://makeblock.es/>

Nos tenemos que fijar en estos componentes de la placa:



Fuente: <http://makeblock.es/>

- Los R25 donde montaremos los diferentes componentes externos, tienen colores para indicar qué componentes son compatibles.
- **Transmisor de Infra Rojos** para interactuar con el mando a distancia, un elemento de interacción, pero ojo: común a todos los robots que estén en el aula
- **Botón** que permitirá interactuar
- Puertos de motor, donde conectaremos los motores de las ruedas.
- **Buzzer** o pequeño altavoz, no puede hacer maravillas, sólo tonos simples
- RGB Led o luces de los tres colores básicos.
- **Light Sensor** o sensor de luz, que nos servirá como otra vía de interacción.
- También tiene una **conexión USB** para conectarse con el ordenador con un cable.
 - Esta conexión USB a la vez puedes usarse como alimentación. Es una opción a considerar si se nos ha agotado las pilas y queremos seguir programando. O si quieres que se mueva el robot sin cable, y te has quedado sin baterías y no tienes pilas, pon un powerbank en ese puerto y a funcionar.
 - La conexión USB funciona también como cargador si en vez de pilas usamos la batería de litio que hay debajo de la placa
- Para que entiendas qué diferencia hay entre una placa Arduino y esta placa de mBot, esta placa es un Arduino con ...
 - Algunos elementos integrados: sensor luz, botón, transmisor IR, buzzer, leds...
 - Tiene puertos RJ25 para conectar elementos exteriores fácilmente.



Revision #4

Created 2022-02-01 12:23:41 CET by Equipo CATEDU

Updated 2023-09-20 19:43:42 CEST by Javier Quintana