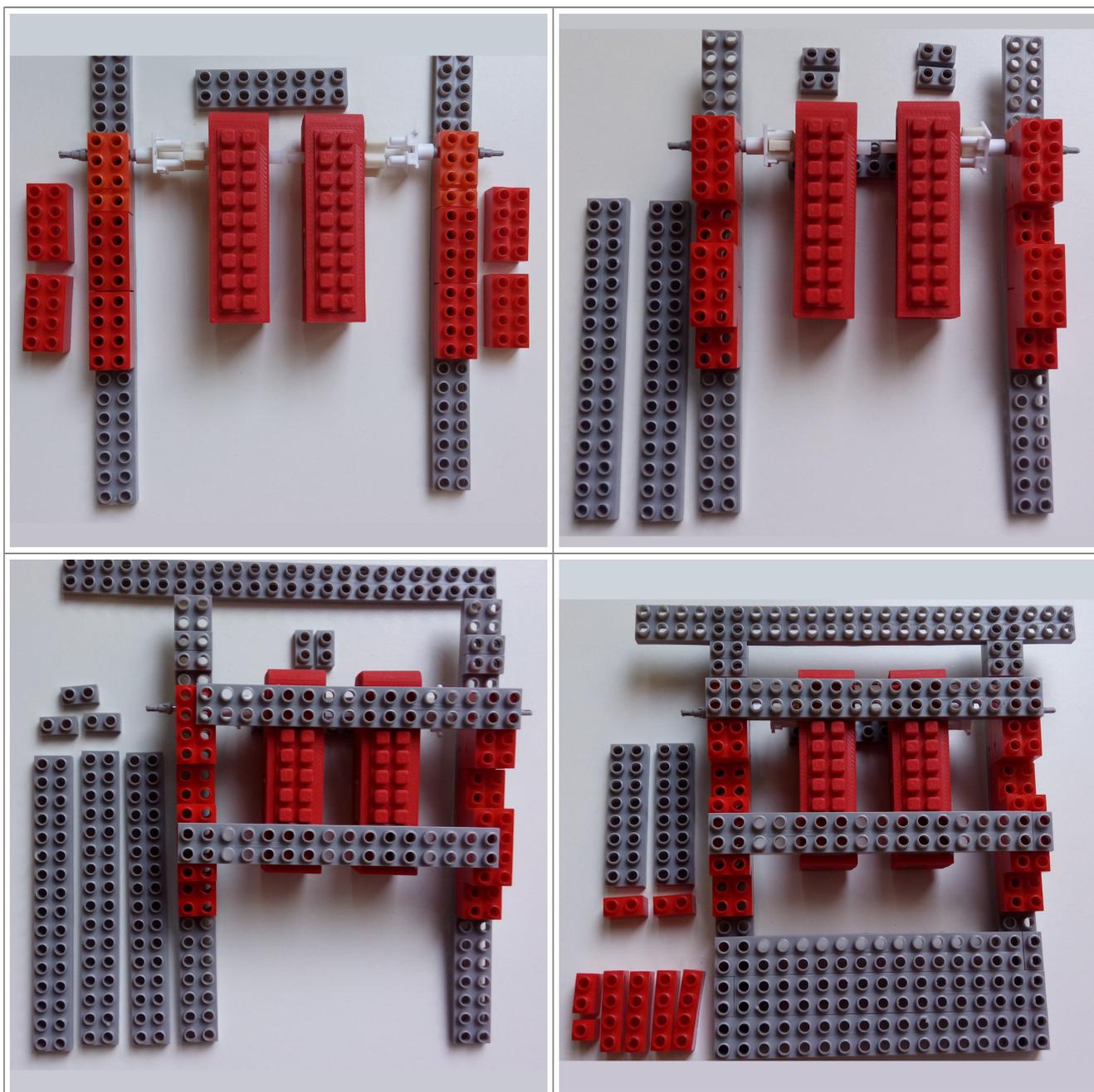
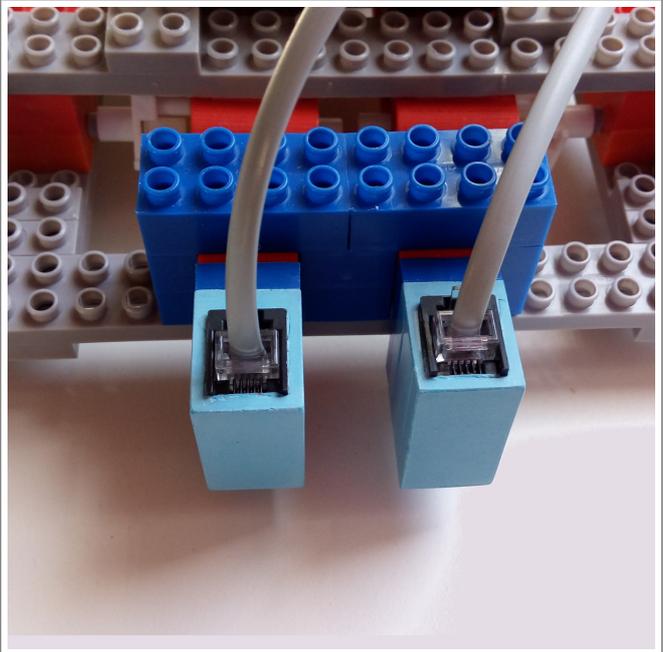
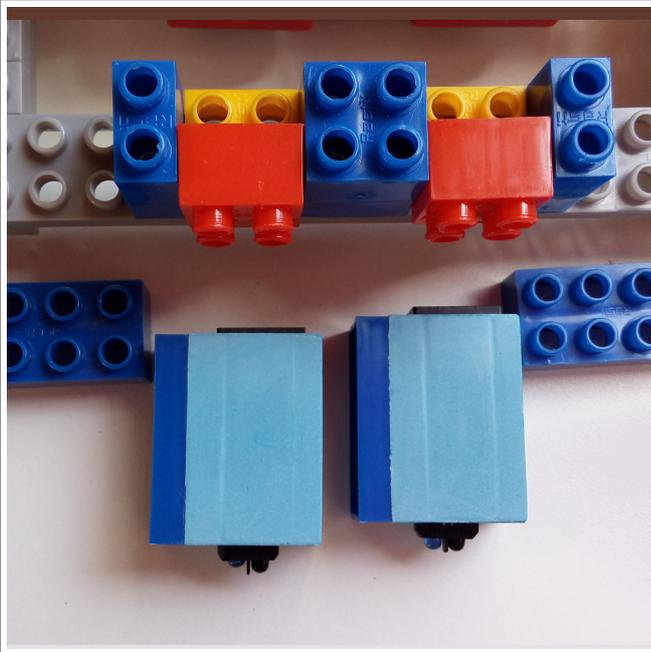
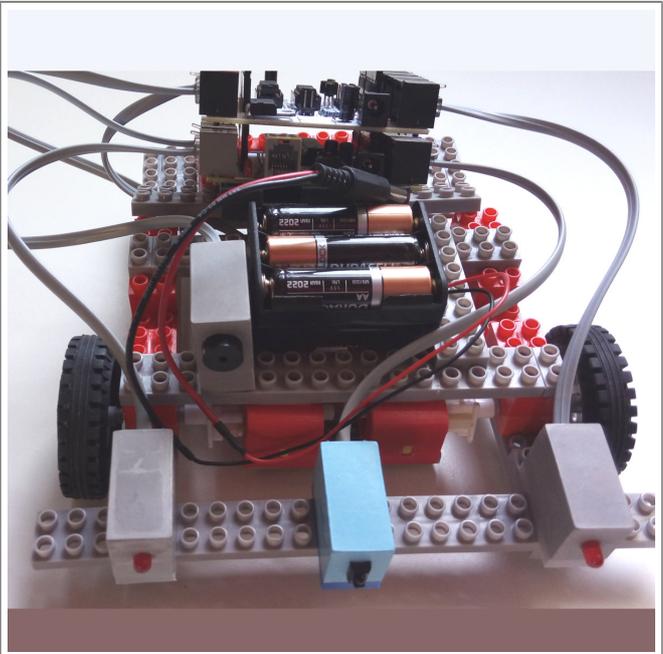
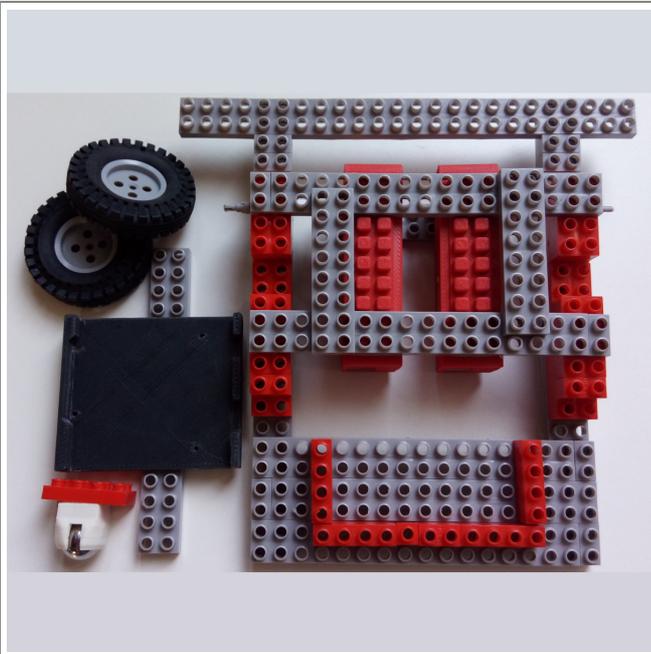


Para que el vehículo pueda seguir una línea en el piso, necesitamos que los sensores de rebote infrarrojo apunten hacia abajo, para que distinga el color del piso (normalmente blanco o de color claro) del color de la línea (normalmente negra o de color oscuro). La línea debe tener entre 1 a 2 cm de ancho, ese ancho debe ser menor que la separación entre los dos sensores infrarrojos.

Armado de la estructura:





Con el vehículo visto de arriba, en la dirección de avance (como si nosotros fuéramos el vehículo), el infrarrojo de la izquierda se conecta al puerto azul 1, y el infrarrojo de la derecha se conecta al puerto 2. De la misma manera el motor del lado izquierdo se conecta al puerto rojo 1 y el motor de la derecha se conecta al puerto rojo 2.

Normalmente ambos infrarrojos verán un color claro, y si por ejemplo el de la izquierda ve el color oscuro de la línea (entregando un valor menor al umbral), el vehículo debe girar a la izquierda para corregir el rumbo. Ese giro a la izquierda consiste en que el motor izquierdo vaya para atrás y al mismo tiempo el de la derecha hacia adelante.

- En Ardublock crear el siguiente programa.
- Luego conectar el cable USB desde la netbook al conector amarillo de la placa controladora, y presionar “Cargar a Arduino” de Ardublock para que el programa se cargue en la placa.
- Desconectar el cable USB de la netbook.
- Conectar el cable del portapilas a la placa controladora, a partir de lo cual estará activo el programa y el movimiento de los motores.

