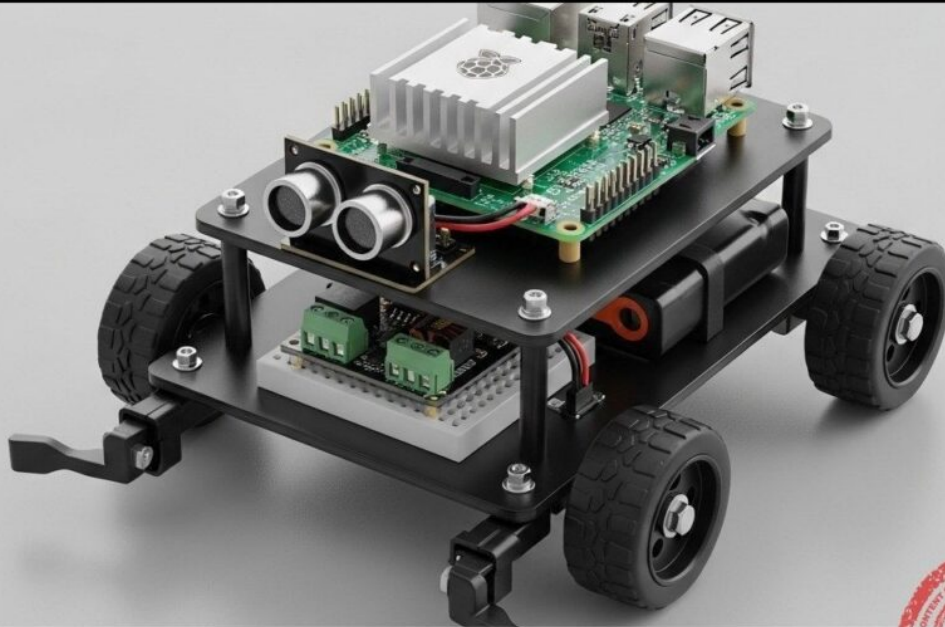


Caso práctico: teleoperación segura UGV con Raspberry Pi

Teleoperación segura UGV con Raspberry Pi



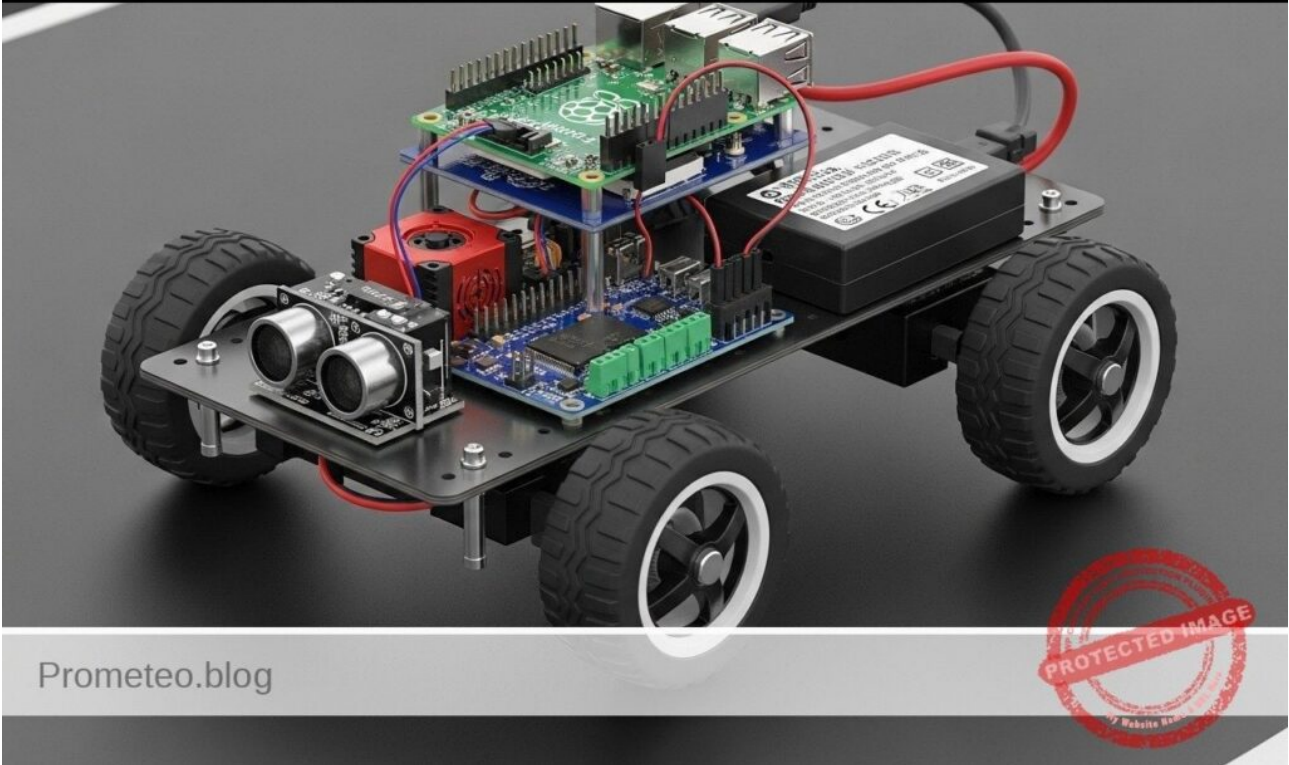
Prometeo.blog



Qué construirá: Un prototipo de Vehículo Terrestre No Tripulado UGV teleoperado a prueba de fallos que acepta comandos direccionales pero detiene...

Caso práctico: logger de velocidad UGV con Raspberry Pi

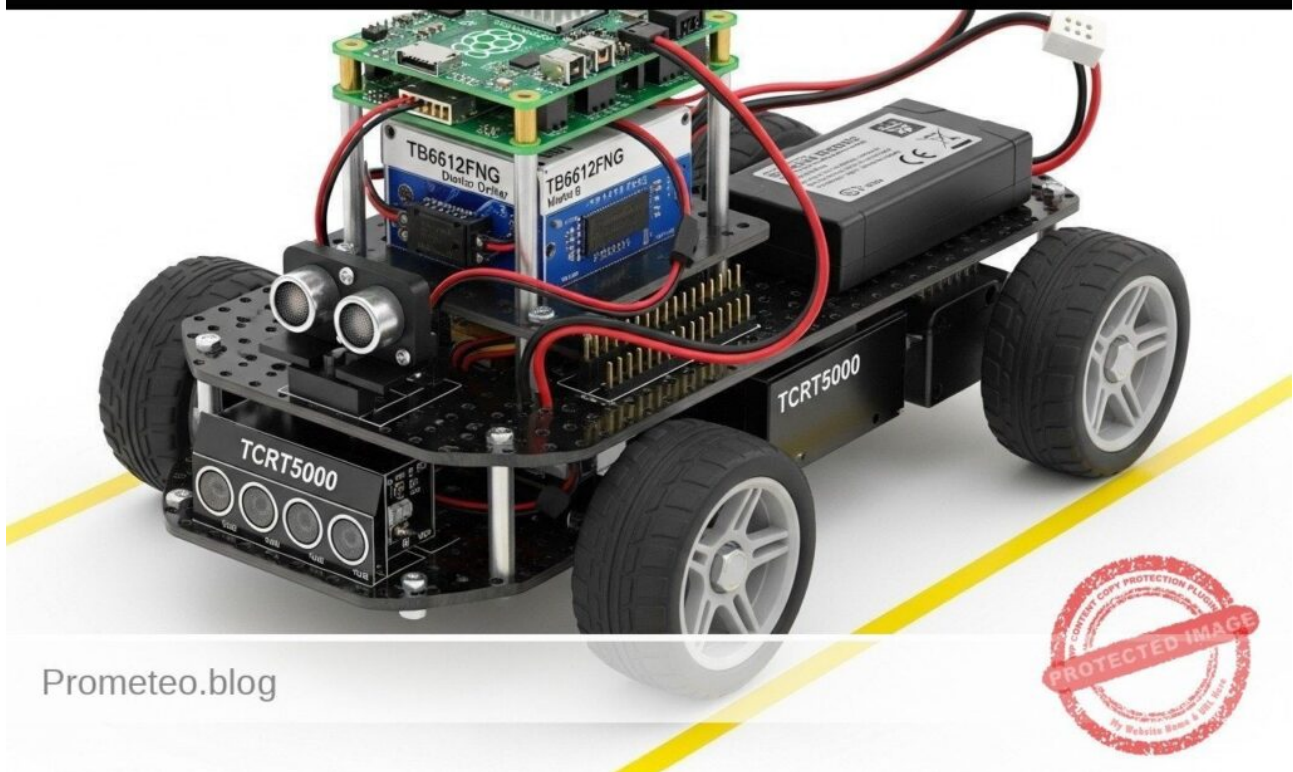
Logger de velocidad UGV con Raspberry Pi



Una herramienta de registro de velocidad basada en Python para un UGV con Raspberry Pi 5 que realiza un barrido sistemático de la potencia del motor a través...

Caso práctico: seguidor de línea UGV con Raspberry Pi

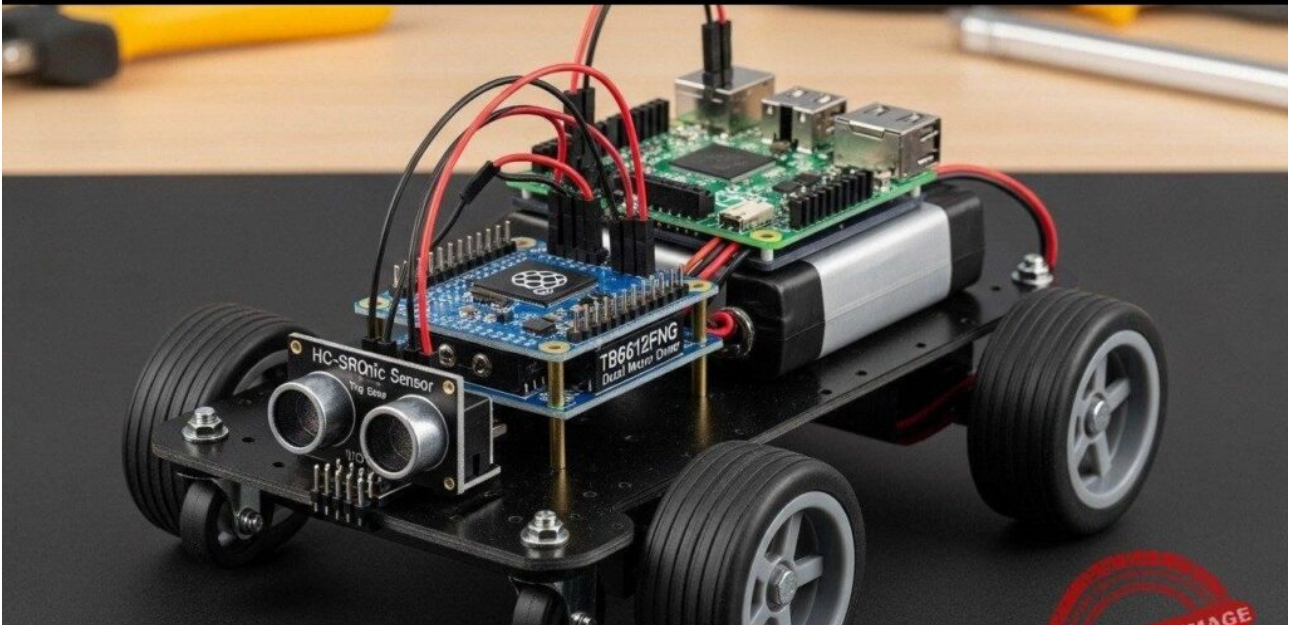
Seguidor de línea UGV con Raspberry Pi



Construirás un prototipo de Vehículo Terrestre No Tripulado UGV guiado por pista que utiliza sensores de reflectancia infrarroja para navegar autónomamente...

Caso práctico: parada antiobstáculos UGV con Raspberry Pi

Parada antiobstáculos UGV con Raspberry Pi



Prometeo.blog



Lo que construirás: Un prototipo de vehículo guiado automáticamente AGV de tracción en 2 ruedas 2WD que avanza continuamente y ejecuta una parada de...

Caso práctico: Panel de acceso seguro con ESP32

Panel de acceso seguro con ESP32



Un prototipo funcional de un panel de acceso seguro utilizando la detección táctil capacitiva integrada del ESP32, indicadores visuales LED y...

Caso práctico: Baliza de presencia BLE con ESP32

Baliza de presencia BLE con ESP32



Una baliza de presencia de sala Bluetooth Low Energy BLE independiente que transmite el estado de ocupación, alternado mediante un pulsador físico y mostrado...