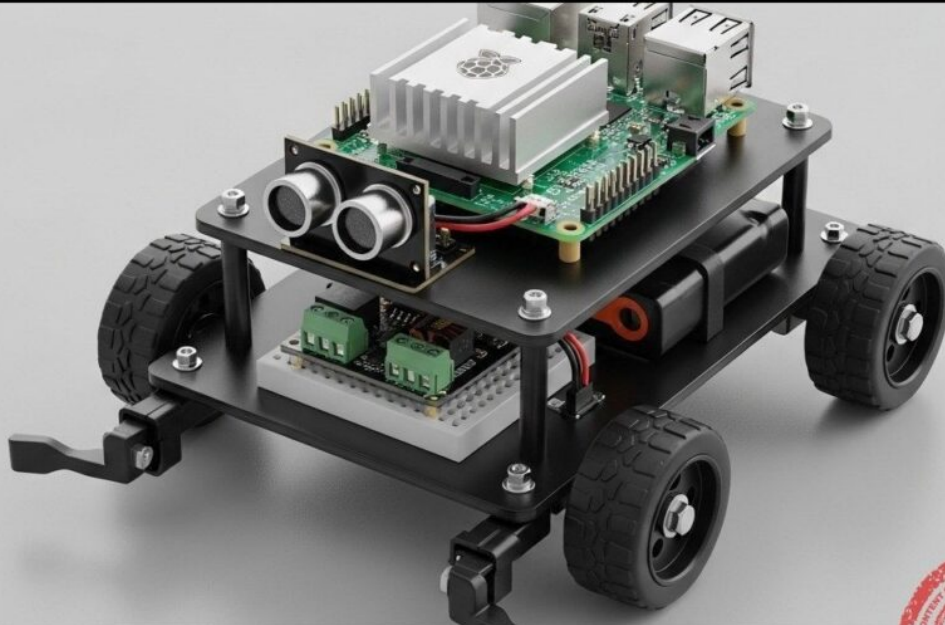


Caso práctico: teleoperación segura UGV con Raspberry Pi

Teleoperación segura UGV con Raspberry Pi



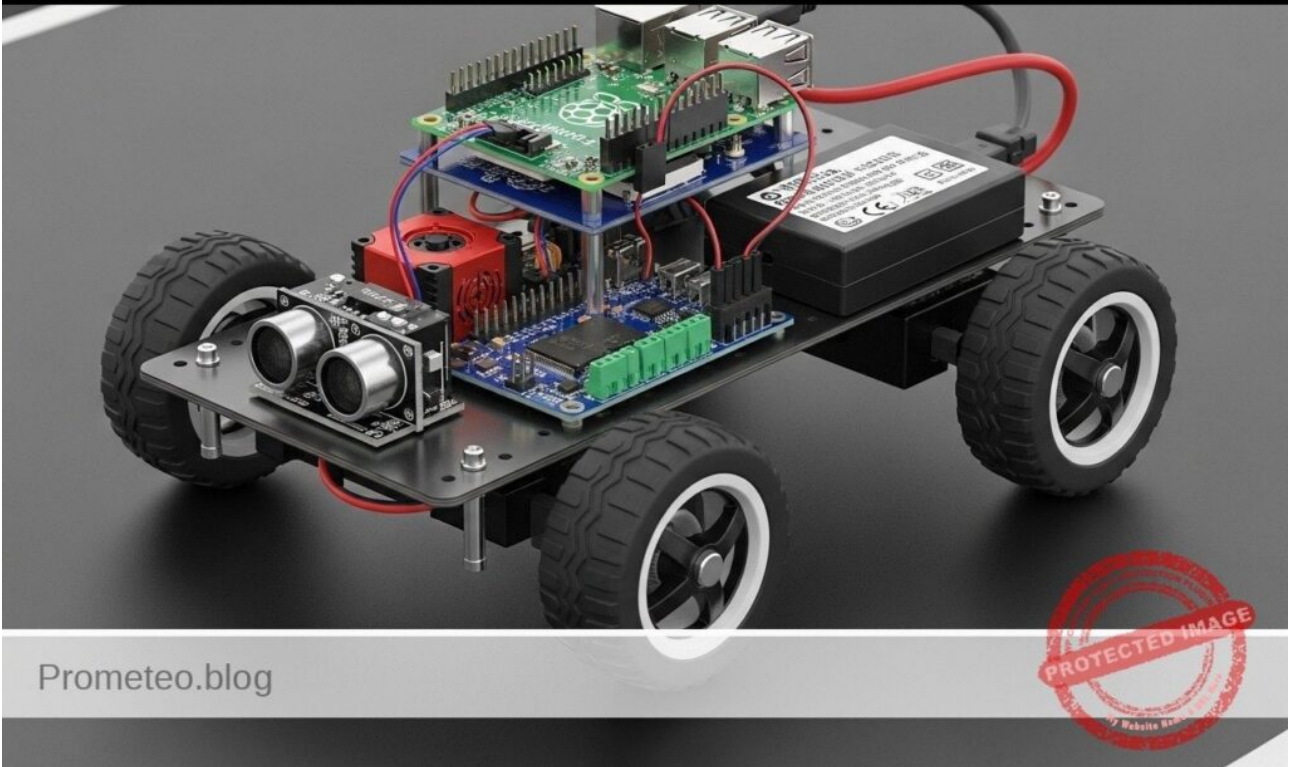
Prometeo.blog



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

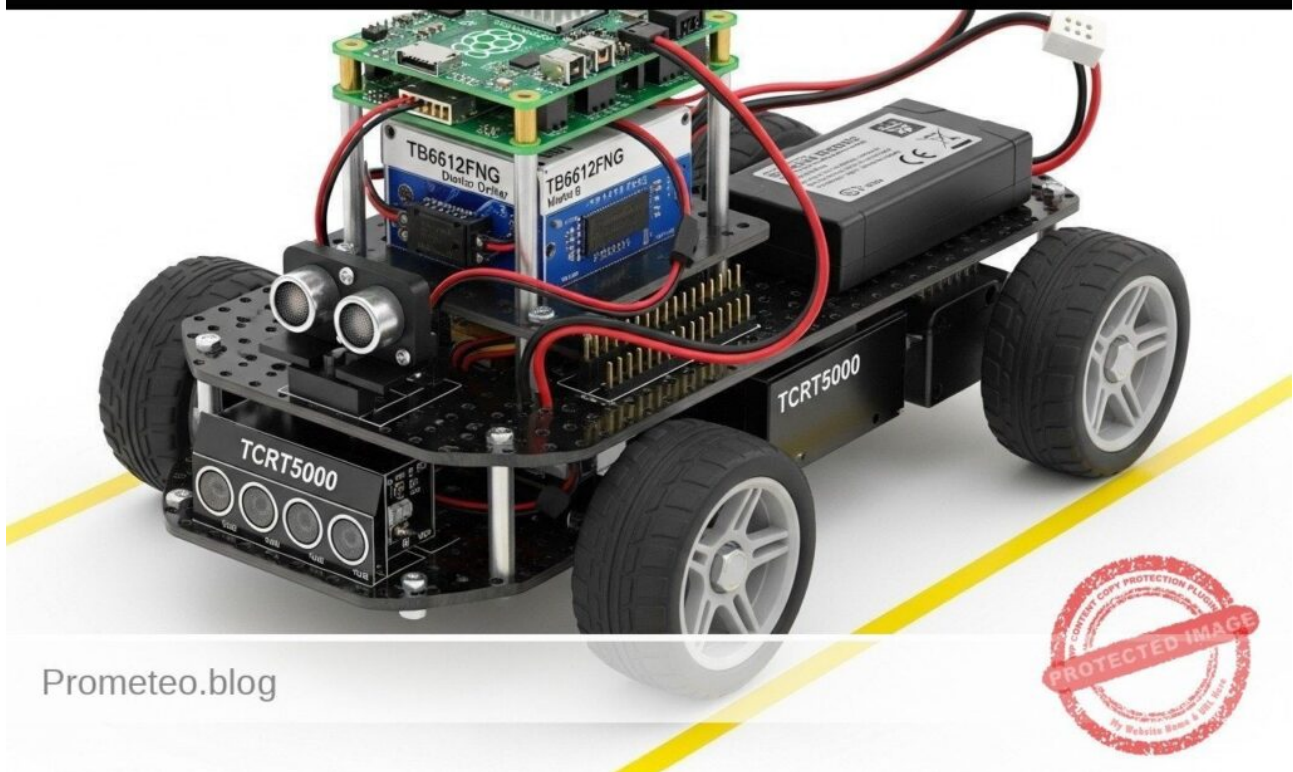
Logger de velocidad UGV con Raspberry Pi



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

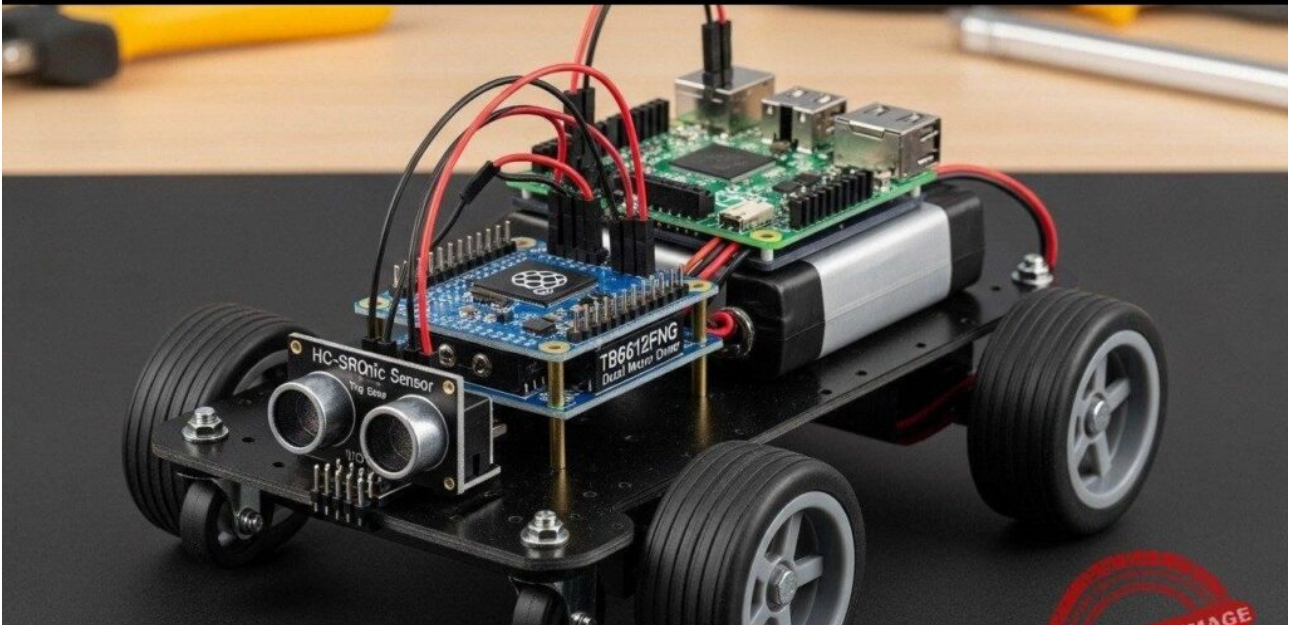
Seguidor de línea UGV con Raspberry Pi



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

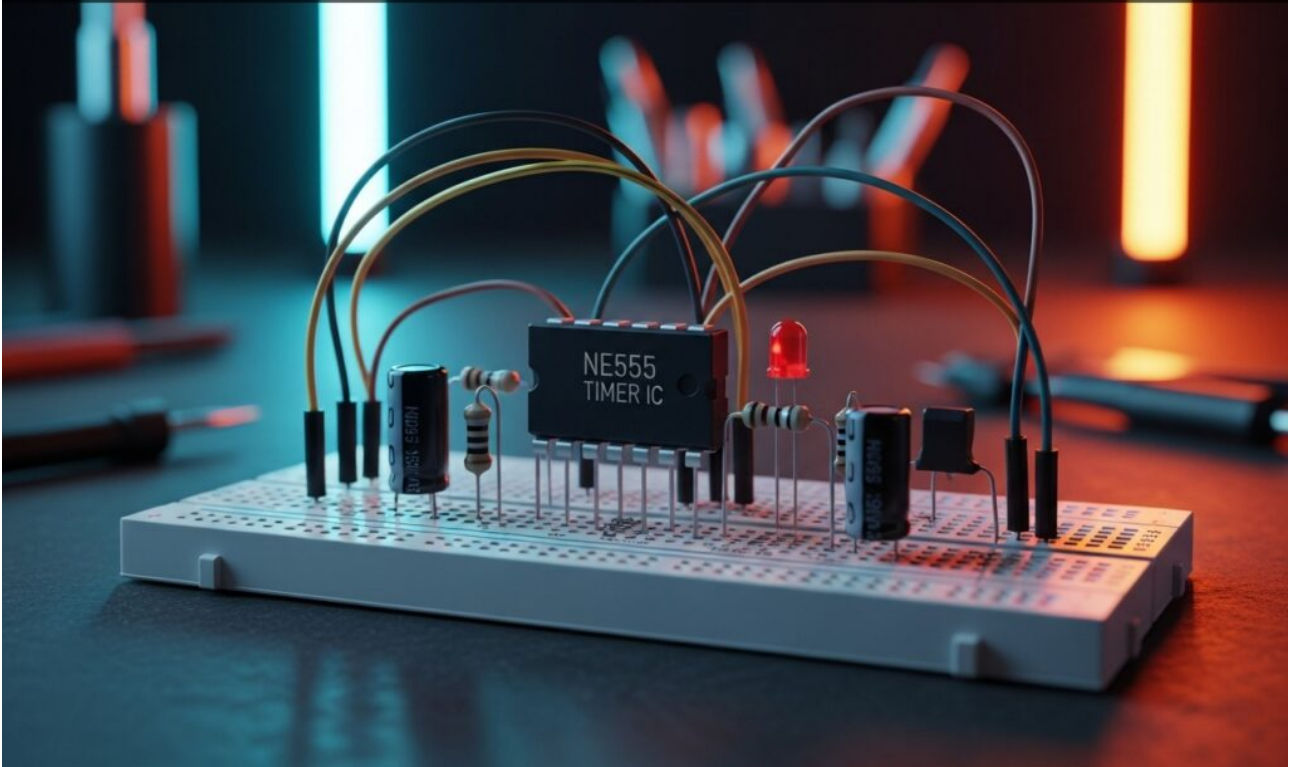


Prometeo.blog

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: oscilador astable con NE555

oscilador astable con NE555



Nivel: Básico — Construye un temporizador astable con NE555 que hace parpadear un LED a una frecuencia visible.

Objetivo y caso de uso

Vas a construir un...

Caso práctico: Temporizador monostable usando NE555

