

CAPÍTULO 4

4.1 SIMULACIÓN Y PRUEBAS DEL PROYECTO

En este capítulo se muestran las pruebas de la implementación y las simulaciones del proyecto, sus análisis sus resultados.

4.2 Pruebas de Funcionamiento.

Para el desarrollo del proyecto primero se realizaron pruebas con el Butterflay que viene en el proteus y también se realizaron pruebas con el Pololu seguidor de línea.

4.3 Pruebas de simulación del Transmisor y Receptor

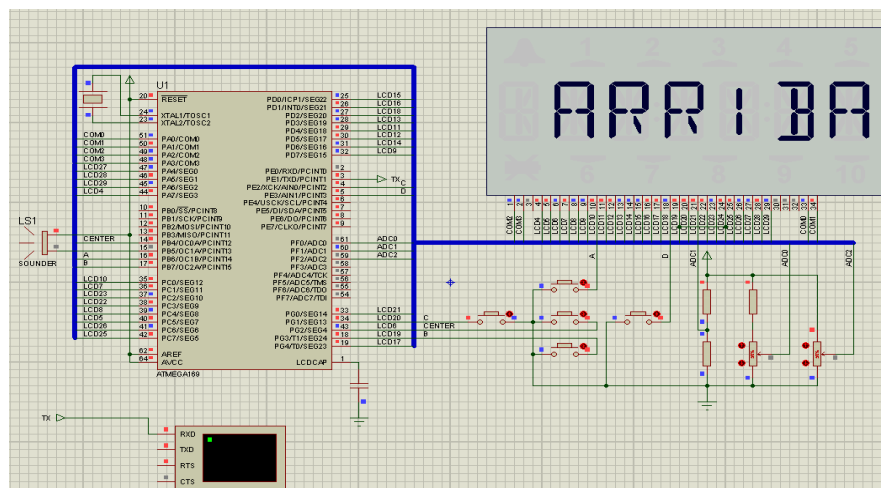


Figura 4.3 simulación pololu avanza

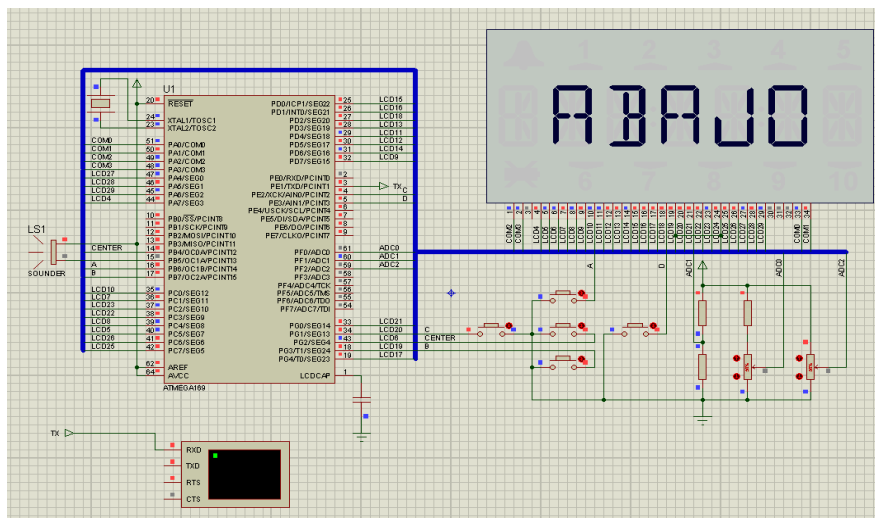


Figura 4.3 b simulación hace que el pololu retroceda

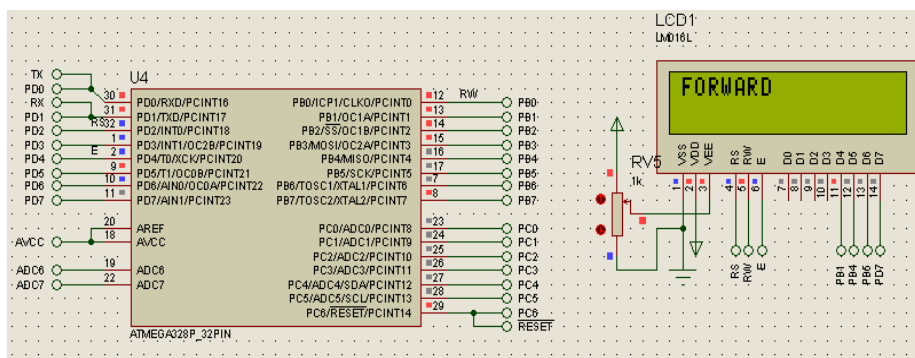


Fig 4.3 c simulacion del receptor

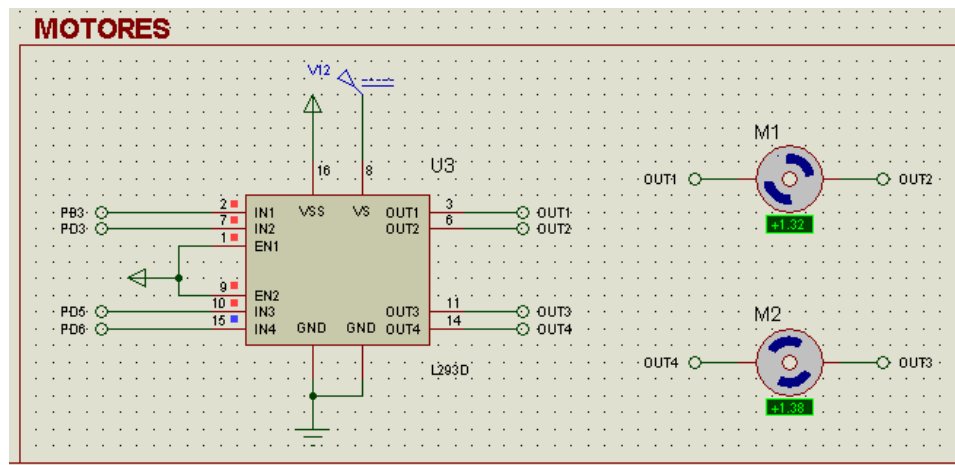


Fig. 4.2.1: Motores ejecutando el desplazamiento

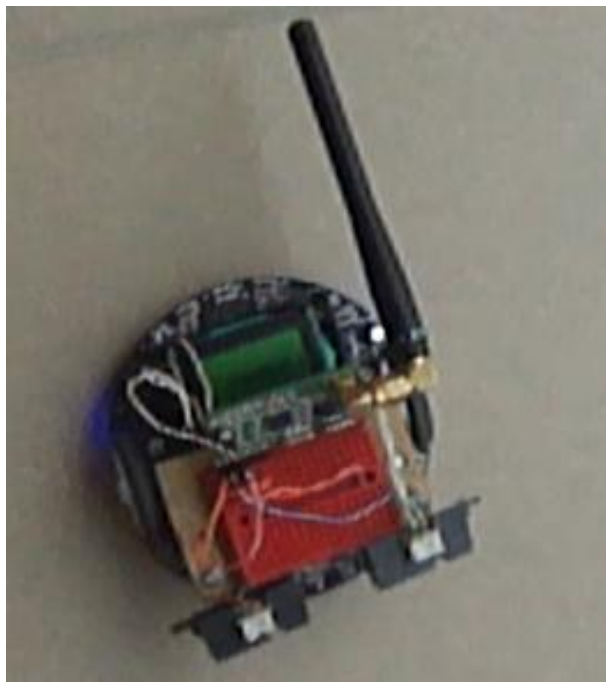


Figura 4.3 e Robot pololu 3pi

4.4 Resultado de la simulación

De la simulación se pudo obtener una representación del funcionamiento del proyecto, se pudo observar al enviarse los datos del transmisor y los datos que recibía el receptor mostrando en el LCD los mensajes correspondientes, también se pudo visualizar el movimiento de los motores del pololu que este hace que se desplace, llegando a obtener lo que se deseaba los resultados fueron iguales que los de la simulación.