

# Curso de Robotica con Arduino

## 1. Introducción

- 1.1 ¿Qué es un robot
- 1.2 ¿Qué tipos de robot hay?
- 1.3 Configuraciones más comunes de un Robot



## 2. Control de motores

- 2.1 Control de motores de Corriente Continua
- 2.2 Control de servomotores
- 2.3 Control de motores paso a paso
- 2.4 ¿Qué tipo de motor necesito?

## 3. Navegación

- 3.1 Evitar colisiones
  - 3.1.1 Sensores de infrarrojos
  - 3.1.2 Sensores de ultrasonidos
  - 3.1.3 Sensores de contacto
- 3.2 Navegación en entornos abiertos
- 3.3 Algoritmos de búsqueda de rutas y cómo implementarlos

## 4. Información del entorno: Los sensores

## 5. Información sobre el estado del robot (telemetría)

## 6. Comunicación

- 6.1 Comunicación por cable
- 6.2 Comunicación inalámbrica
- 6.3 Robot autónomos (Introducción a la IA)