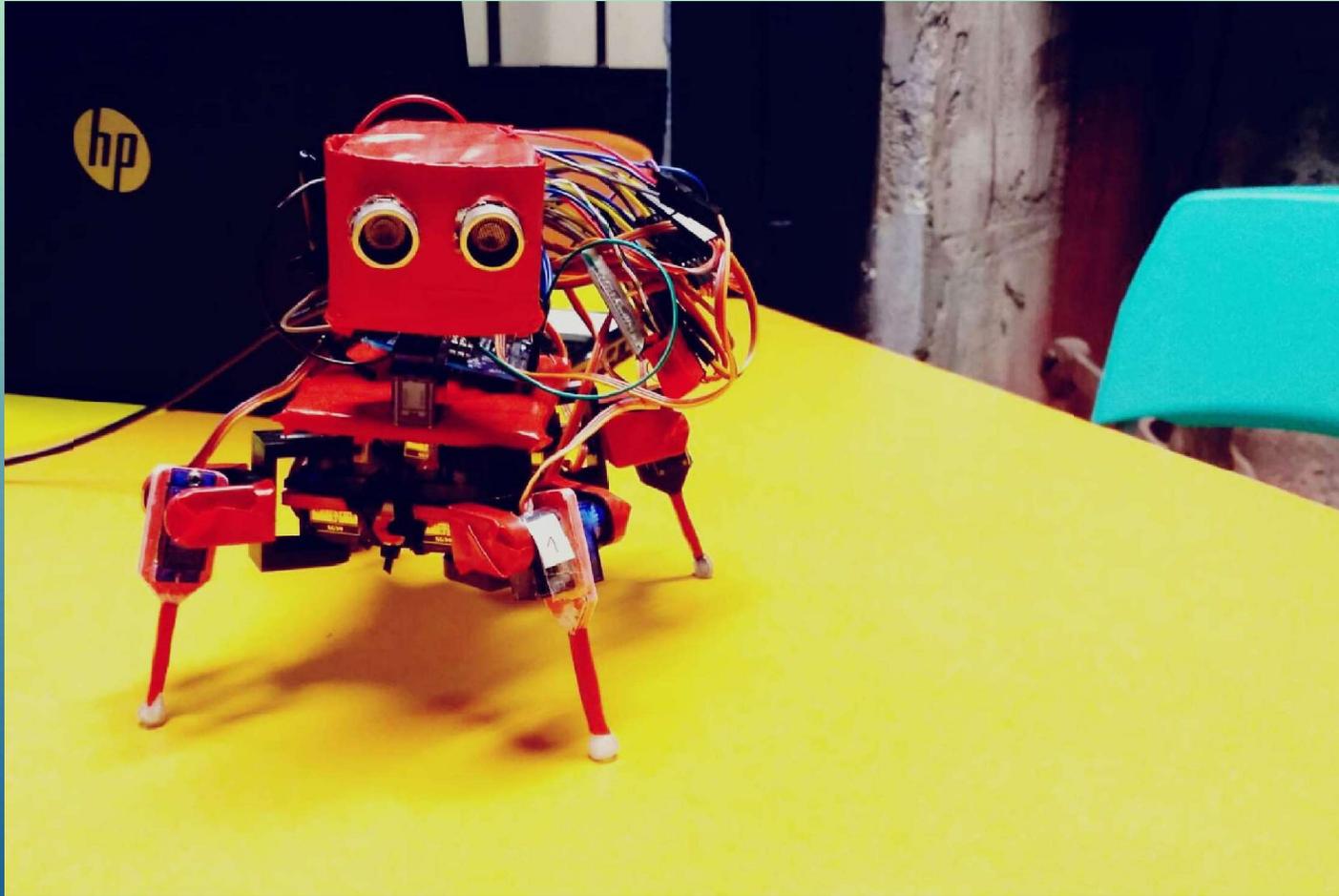
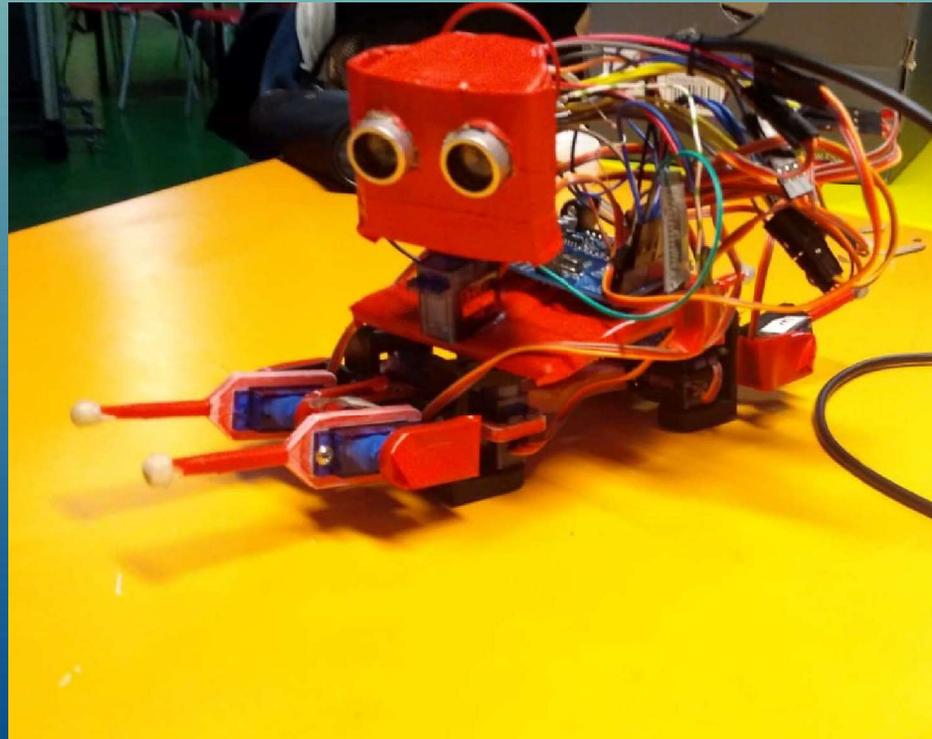


# Desatando la Furia Roja



# Presentación

“Red Fury” es un robot cuadrúpedo que imita la fisiología y movimientos de una araña o animal real.



# Componentes

Placa Arduino:



Servo motor:



Sensor Ultrasonido:



Módulo Bluetooth:



# Componentes

Placa Arduino:



-Es el “cerebro” del robot

Servo motor:



-”Articulaciones” del robot

Sensor Ultrasonido:



-“Ojos” del robot

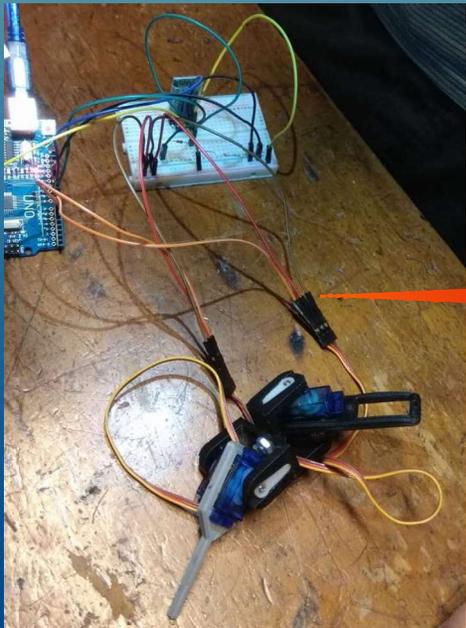
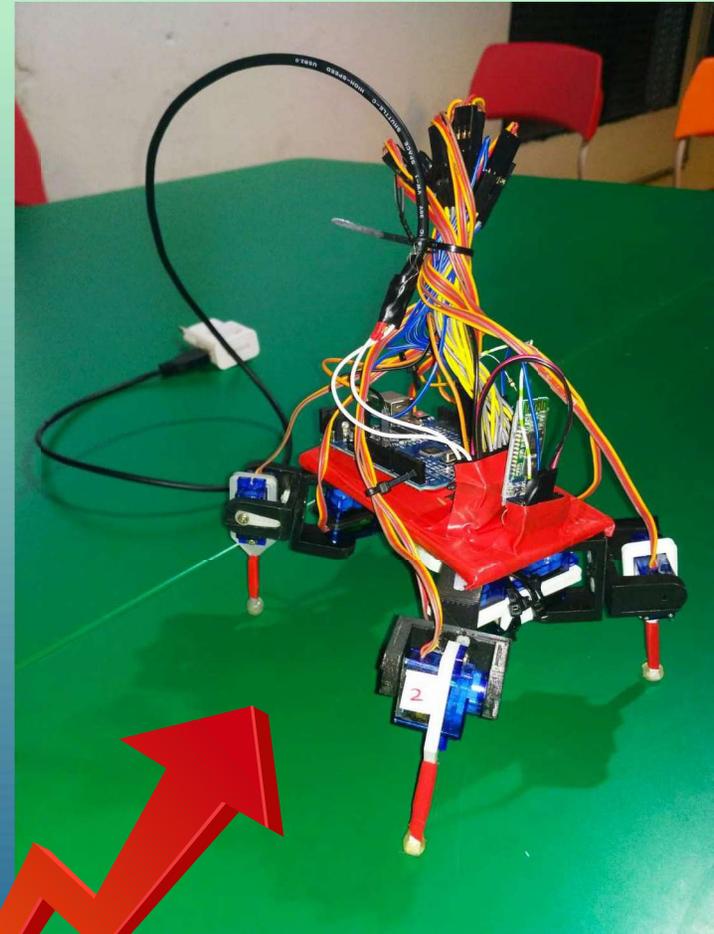
Módulo Bluetooth:



Permite la comunicación inalámbrica con el robot

# Ensamblaje

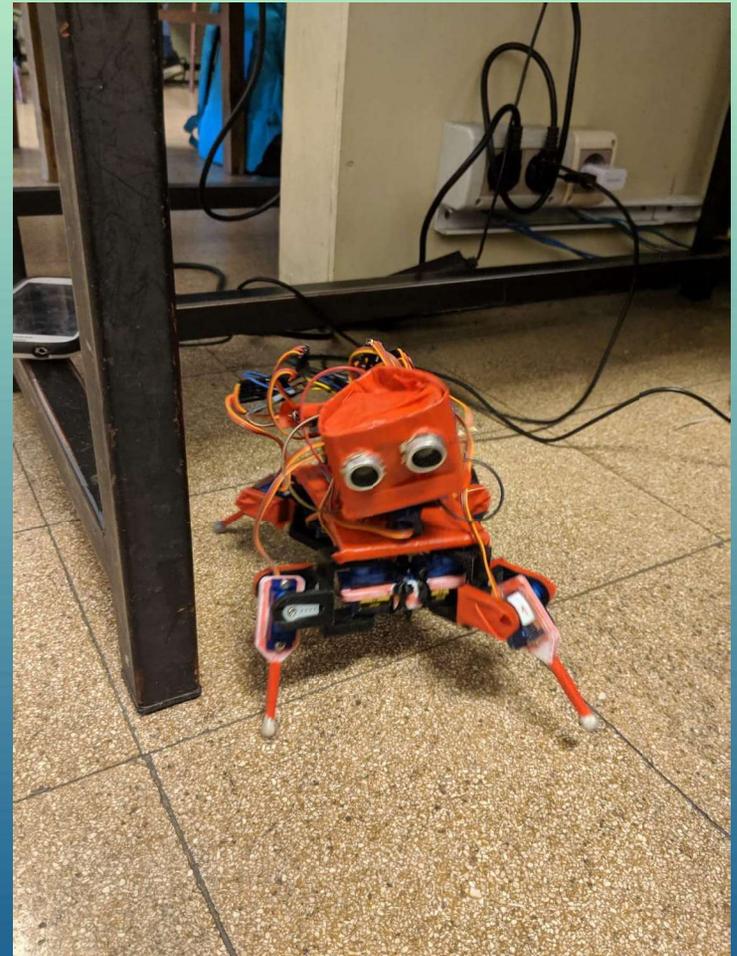
Después de la programación, fue la parte más dificultosa del proceso debido a las problemáticas que se presentaron.



# Funcionalidades

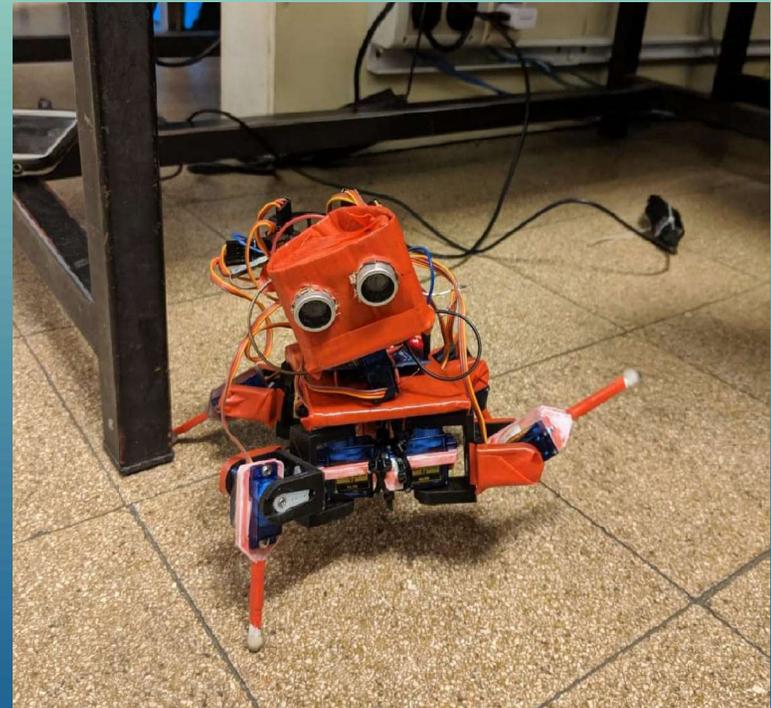
Se desarrollaron cuatro funciones básicas:

- Avanzar
- Retroceder
- Rotar horario
- Rotar antihorario



**También se crearon funciones  
“especiales”:**

- Saludar
- “Dab”
- Nadar
- Automático
- Bailar



# Conclusiones

- Conseguimos consolidar la construcción del robot, cumpliendo nuestros objetivos.
  - Aprendimos las dificultades que implica un proyecto en equipo.
  - Obtuvimos experiencia en el trabajo manual y de código.