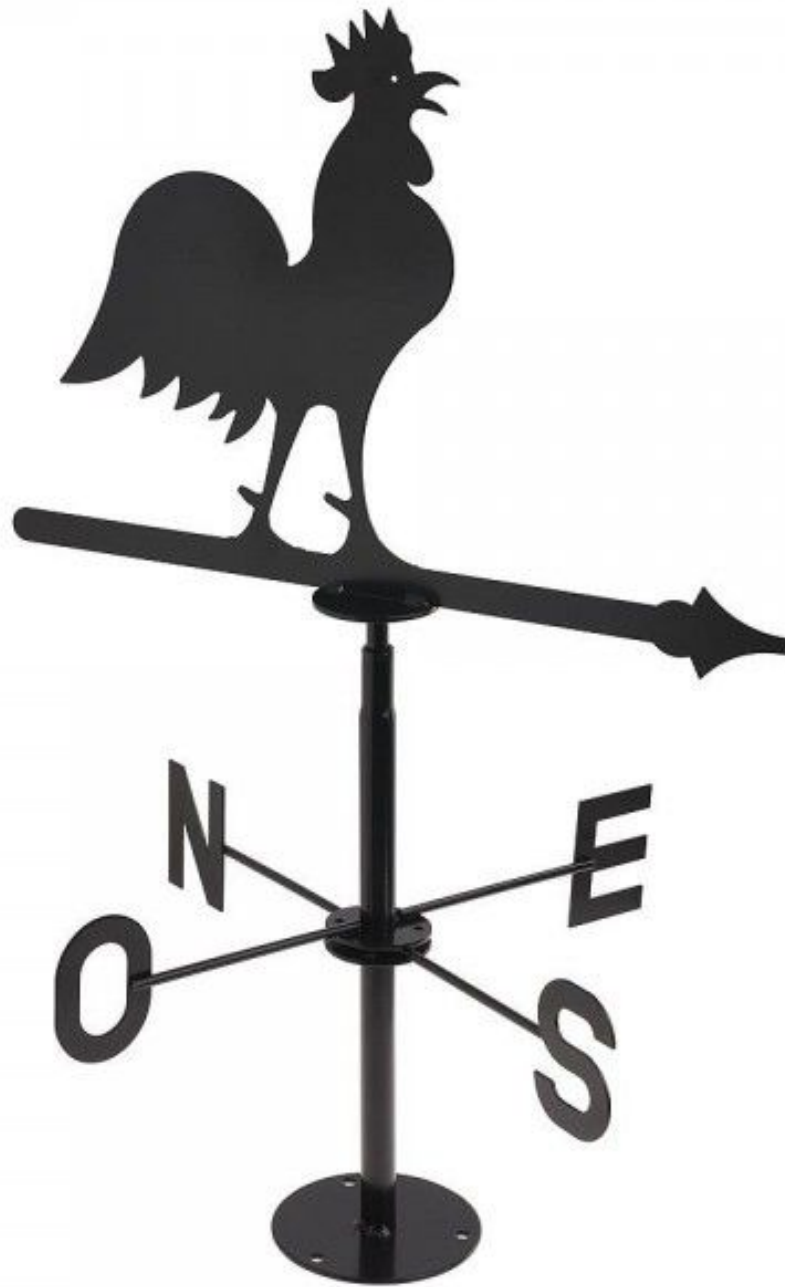




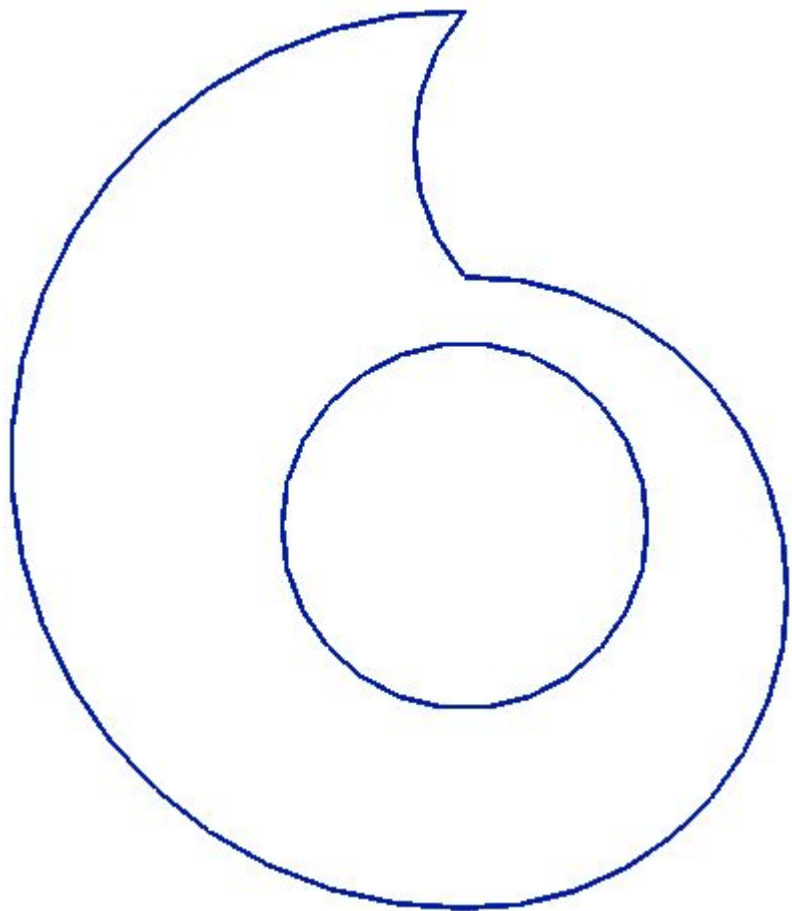
**Dirección del viento**

# Veleta

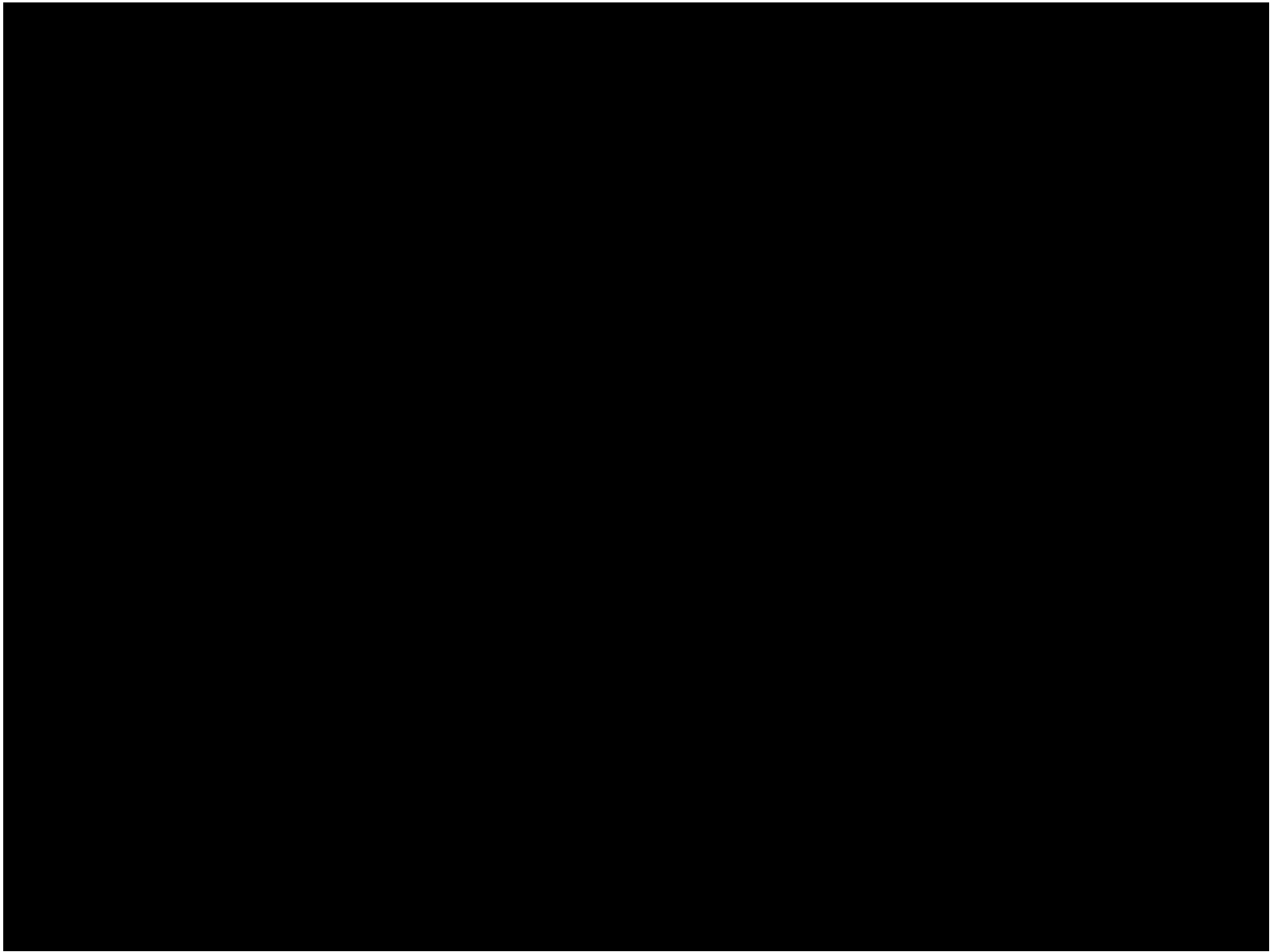




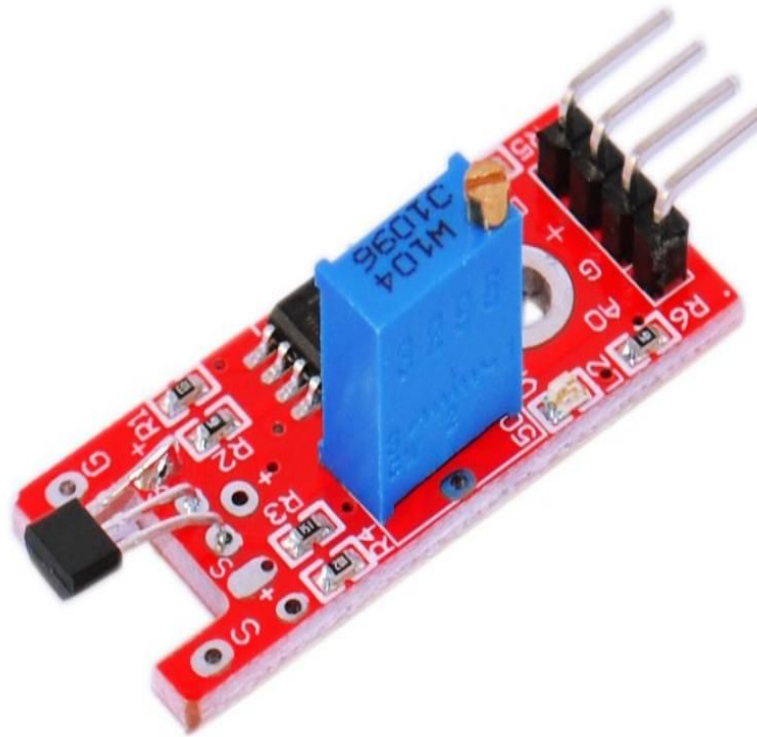
Veleta



Leva con escalón



## Sensor de efecto hall para medir distancia



# Código sensor veleta

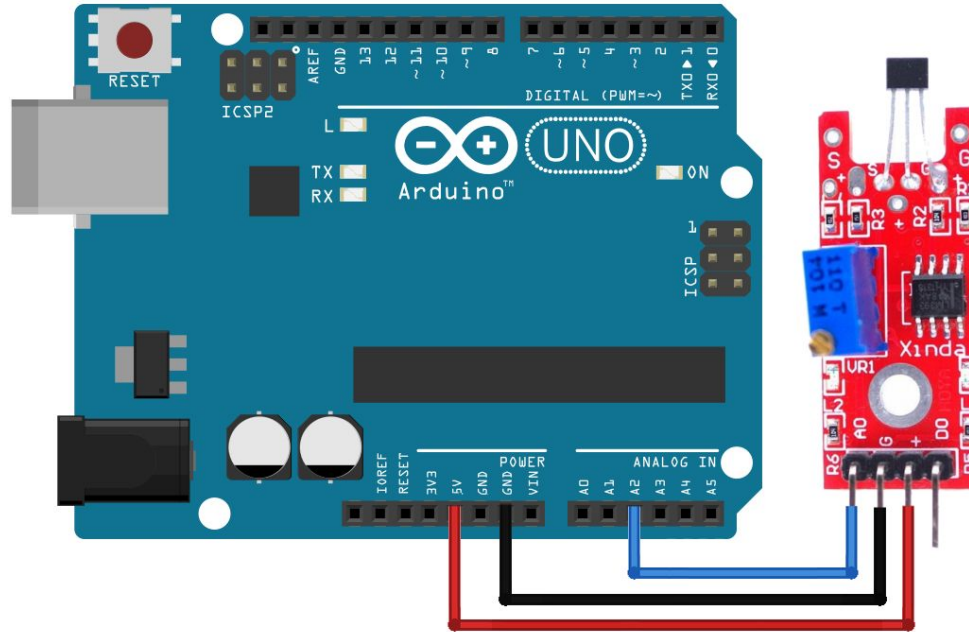
```
int sumaVeleta=0;
const byte pinDireccion = A2;    //pin
Analógico
int direccion = 0;
int tiempoEnvio=30;

int leerDireccion(int suma){
    suma=suma/tiempoEnvio;
    if(suma>=415 && suma< 440) return 0;
    if(suma>=440 && suma< 490) return 45;
    if(suma>=490 && suma< 515) return 90;
    if(suma>=515 && suma< 540) return 135;
    if(suma>=540 && suma< 590) return 180;
    if(suma>=590 && suma< 615) return 225;
    if(suma>=615 && suma< 640) return 270;
    if(suma>=640 && suma< 690) return 315;
}
```

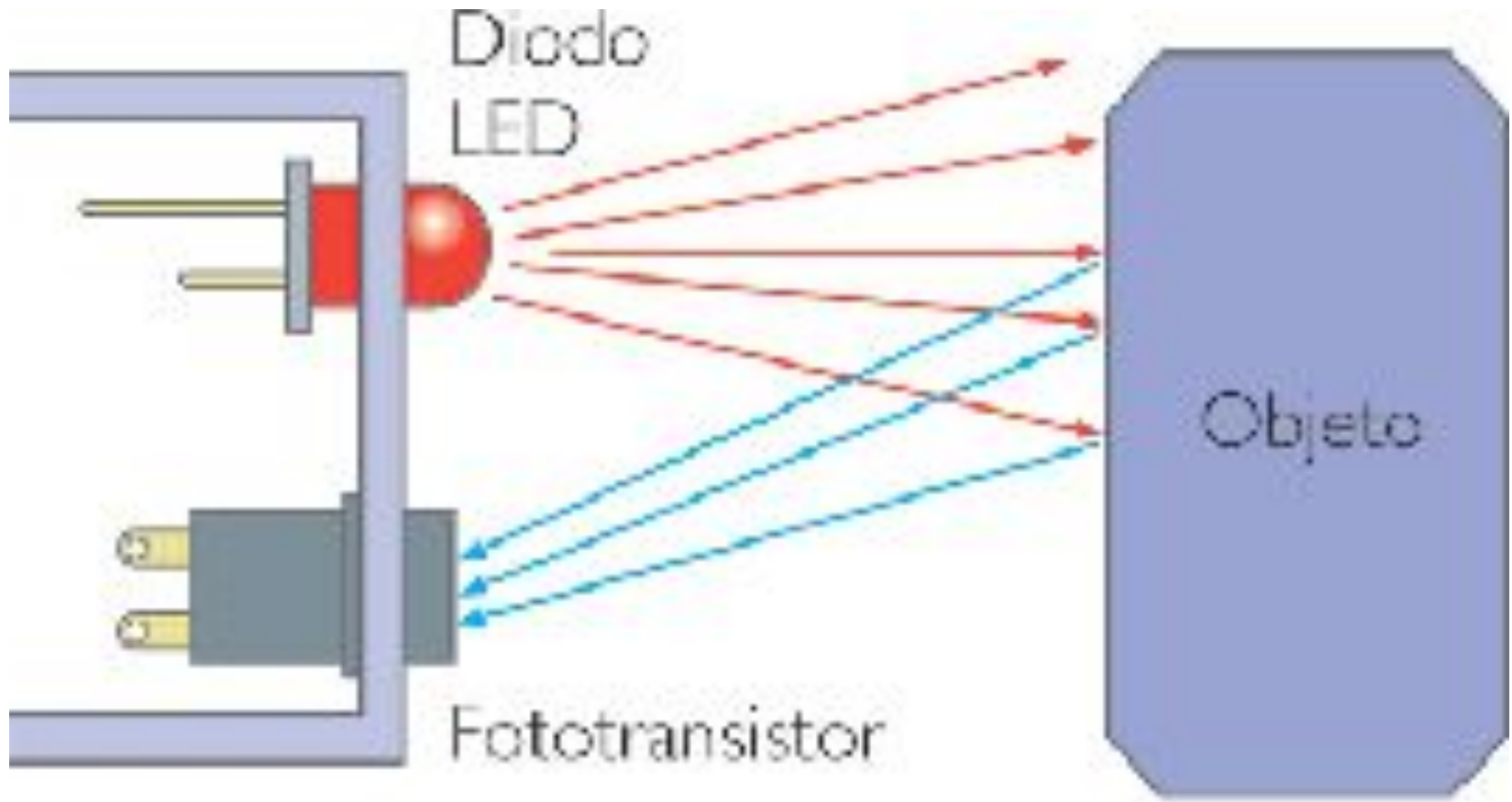
```
void setup () {  
  Serial.begin(9600);    //iniciamos comunicación serial  
}  
  
void loop () {  
  for(int i=0;i<=tiempoEnvio;i++){  
    sumaVeleta+=analogRead(pinDireccion);  
    delay(1000);  
  }  
  direccion=leerDireccion(sumaVeleta);  
  sumaVeleta=0;  
  Serial.print("dirección: ");  
  Serial.println(dirección);  
}
```



# Conexión del sensor de efecto hall analógica

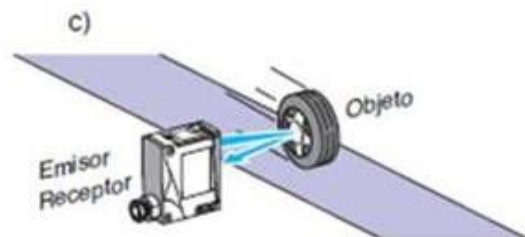
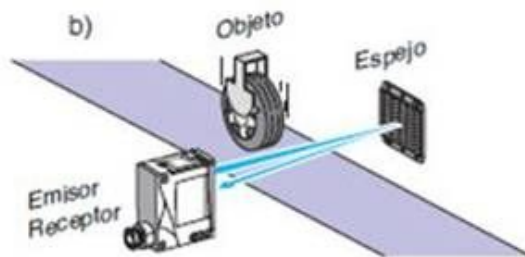
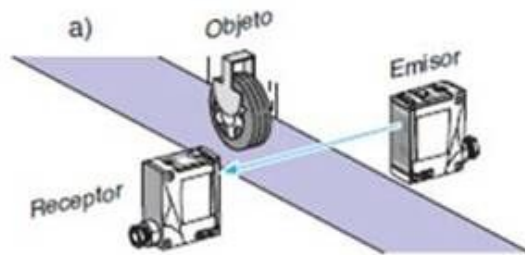


# Sensor de distancia (reflectivo)



**QRD1114**

# Tipos de sensores ópticos

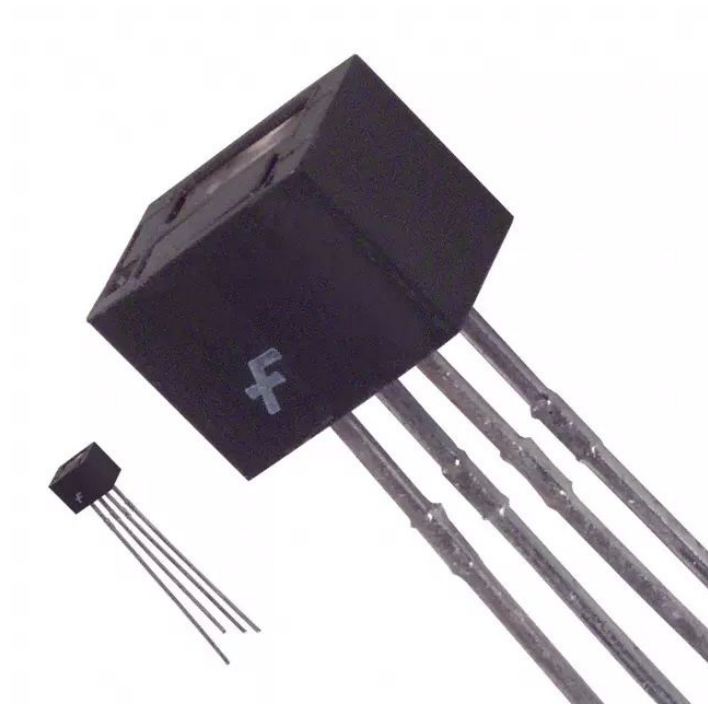


**De Barrera**

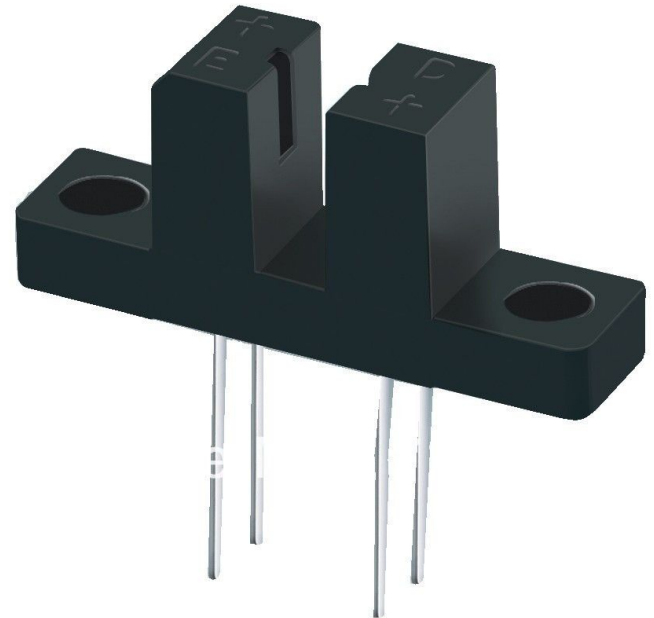
**Reflexión sobre  
espejo**

**Reflexión directa**

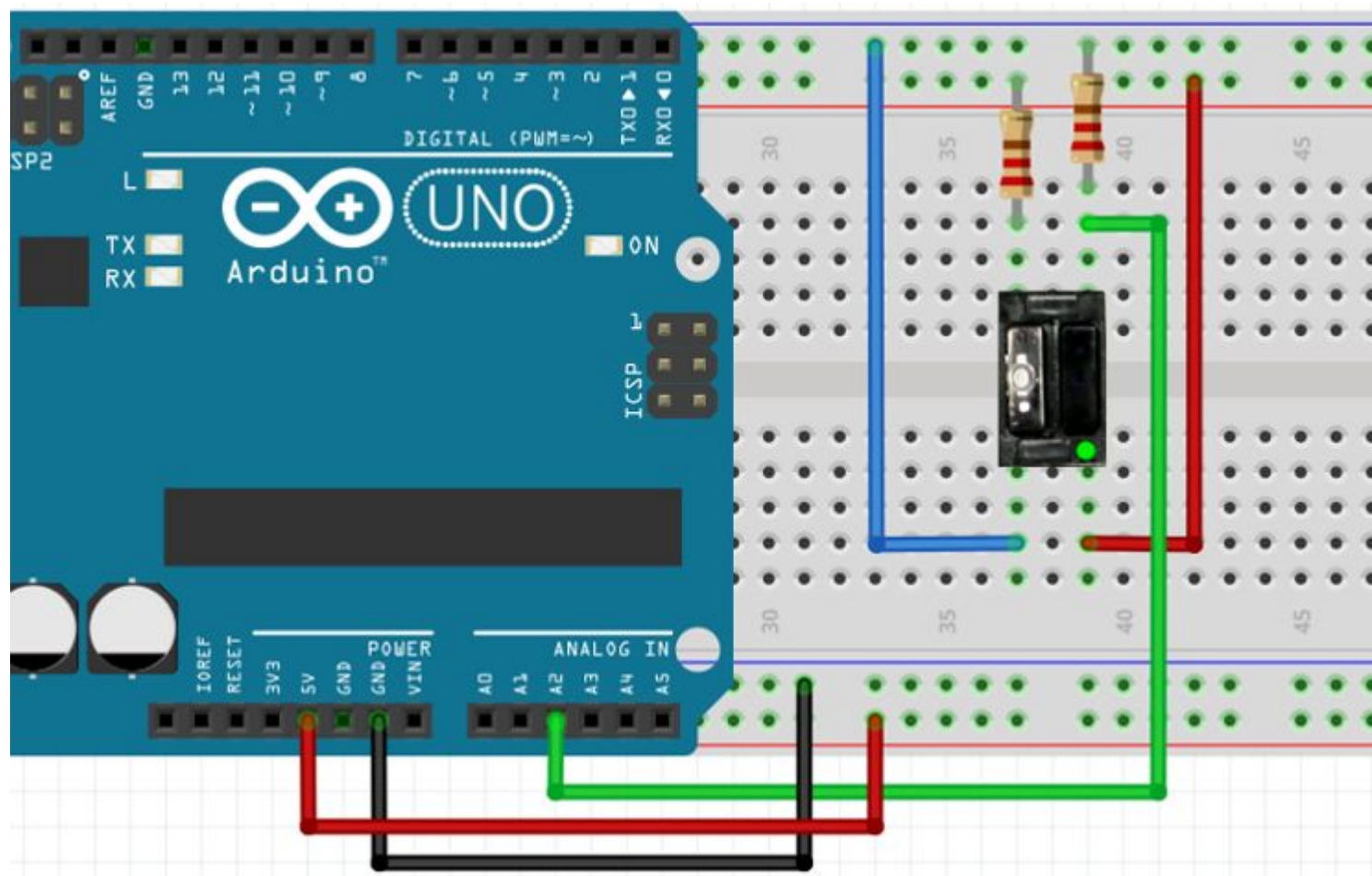
# Tipos de sensores ópticos



**QRD1114**



**Sensor de Herradura**



# Sensor óptico reflectivo

# Código sensor optico reflectivo

```
int sensorValue
void setup() {
  Serial.begin(9600);
}
void loop() {
  sensorValue = analogRead(A2);
  Serial.println(sensorValue);
  delay(200);
}
```