**Universidad Nacional Mayor de San Marcos**

**Facultad de Ingeniería de Sistemas e Informática**

**Arquitectura de Computadoras**

**Tarea de Laboratorio 4**

Usando Arduino y los materiales necesarios deben realizarse lo siguiente:

1. Implementar un sistema de control de carro robot por mando usando Processing y sensores.

2. Tomando como base el carrito Magician se implementa un sistema que usando una PC y por mando de voz o por teclado (flechas) se controle dicho carro por PC y Bluetooth.

3. En la pantalla de processing debe mostrarse el movimiento simulado del carro.

Debe mostrarse el diagrama implementado, el código desarrollado y una foto del circuito.

Noviembre 2014

El Profesor del curso