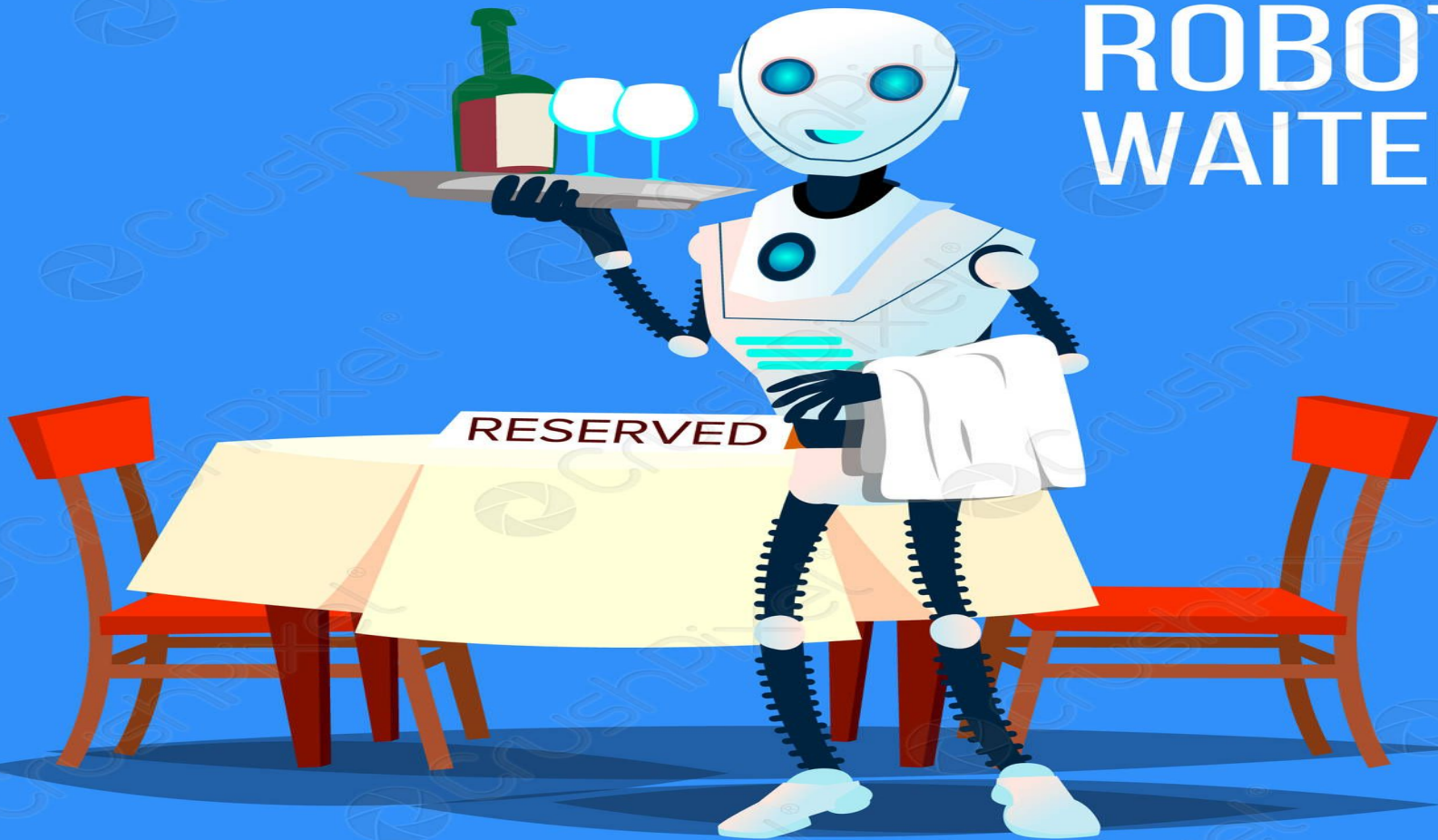


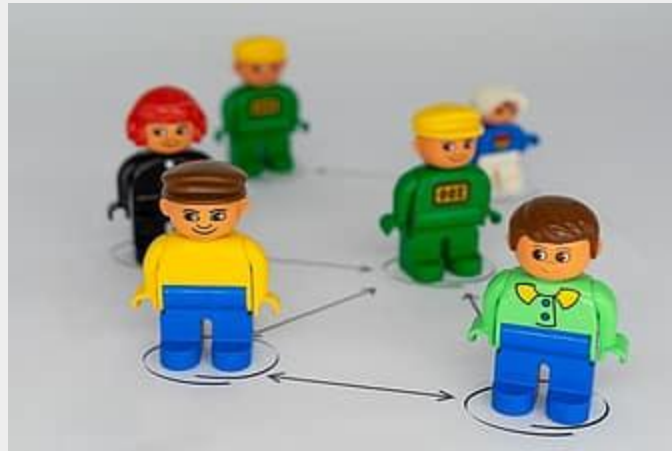
# ROBOT WAITER



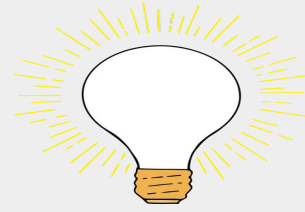
#3686832

# Meserobot

Meserobot da respuesta a la problemática identificada en muchos locales de comida.  
El espacio reducido para cumplir las distancia del protocolo covid 19 que afecta a los trabajadores gastronómicos.



## La idea



La idea es hacer un robot mesero que pueda trasladar la comida sin miedo al contagio y las personas puedan comer sin miedo. Utilizamos la robótica para solucionar el problema.



# Programación

```
// Include Libraries
#include "Arduino.h"
#include "BTHC05.h"
#include "DCMotorL298.h"
#include "Servo.h"

// Pin Definitions
#define BTHC05_PIN_TXD      11
#define BTHC05_PIN_RXD      10
#define DCMOTORDRIVERL298_PIN_INT1  2
#define DCMOTORDRIVERL298_PIN_ENB  6
#define DCMOTORDRIVERL298_PIN_INT2  3
#define DCMOTORDRIVERL298_PIN_ENA  5
#define DCMOTORDRIVERL298_PIN_INT3  4
#define DCMOTORDRIVERL298_PIN_INT4  7
#define SERVO360MICRO_PIN_SIG      8

// Global variables and defines

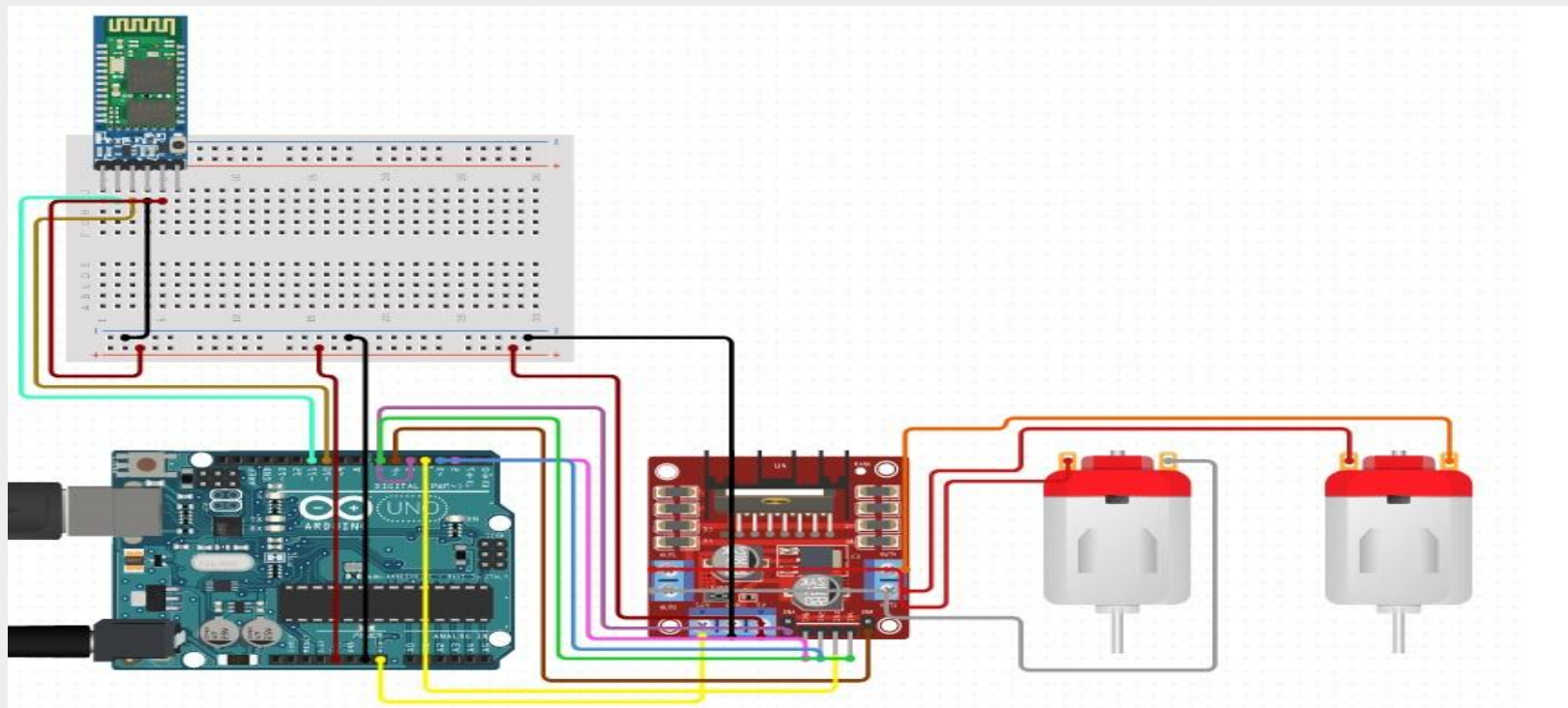
// object initialization
BTHC05 bthc05(BTHC05_PIN_RXD,BTHC05_PIN_TXD);
DCMotorL298 dcMotorDriverL298(DCMOTORDRIVERL298_PIN_ENA,DCMOTORDRIVERL298_PIN_INT1,DCMOTORDRIVERL298_PIN_INT2,DCMOTORDRIVERL298_PIN_ENB,DCMOTORDRIVERL298_PIN_INT3,DCMOTORDRIVERL298_PIN_INT4);
Servo servo360Micro;

// define vars for testing menu
const int timeout = 10000; //define timeout of 10 sec
char menuOption = 0;
long time0;

// Setup the essentials for your circuit to work. It runs first every time your circuit is powered with electricity.
void setup()
{
  // Setup Serial which is useful for debugging
  // Use the Serial Monitor to view printed messages
  Serial.begin(9600);
  while (!Serial) ; // wait for serial port to connect. Needed for native USB
  Serial.println("start");

  bthc05.begin(9600);
```

# Circuito



**Muchas Gracias!!!**