

3.2.1. Configurar el Bluetooth de Arduino

Lo primero que debemos hacer para poder utilizar en Arduino un Bluetooth es configurarlo. Esta configuración tendrá los siguientes pasos:

1. Configurar el nombre del dispositivo. Al igual que nuestro móvil tiene un nombre que aparece cuando otros móviles hacen una búsqueda en la red Bluetooth, nuestro robot también deberá tener el suyo.
2. Configurar el Pin de acceso. Este Pin será el que deberemos introducir para vincular nuestro robot con otro dispositivo Bluetooth (por ejemplo, nuestro móvil o tablet Android).
3. Configurar la velocidad de conexión. Al igual que ocurre en la comunicación serie (u otras comunicaciones como el ADSL de casa) la velocidad de conexión puede cambiar. Por ejemplo, la mayoría de los módulos de Bluetooth utilizados en Arduino pueden transmitir hasta velocidades de 1382400 baudios aunque lo normal es que se utilicen velocidades entre 9600 y 115200 baudios.

La mayoría de los kits y placas para comunicación en Bluetooth integran chips parecidos por lo que su configuración es similar, utilizando comandos que se denominan "AT". Estos comandos pueden ser enviados desde una terminal serie hacia el Bluetooth. Si el Bluetooth está en modo programación aceptará los comandos y se reprogramará. En las siguientes actividades vamos a ver como configurar (es decir reprogramar) un par de módulos Bluetooth típicos en robótica.