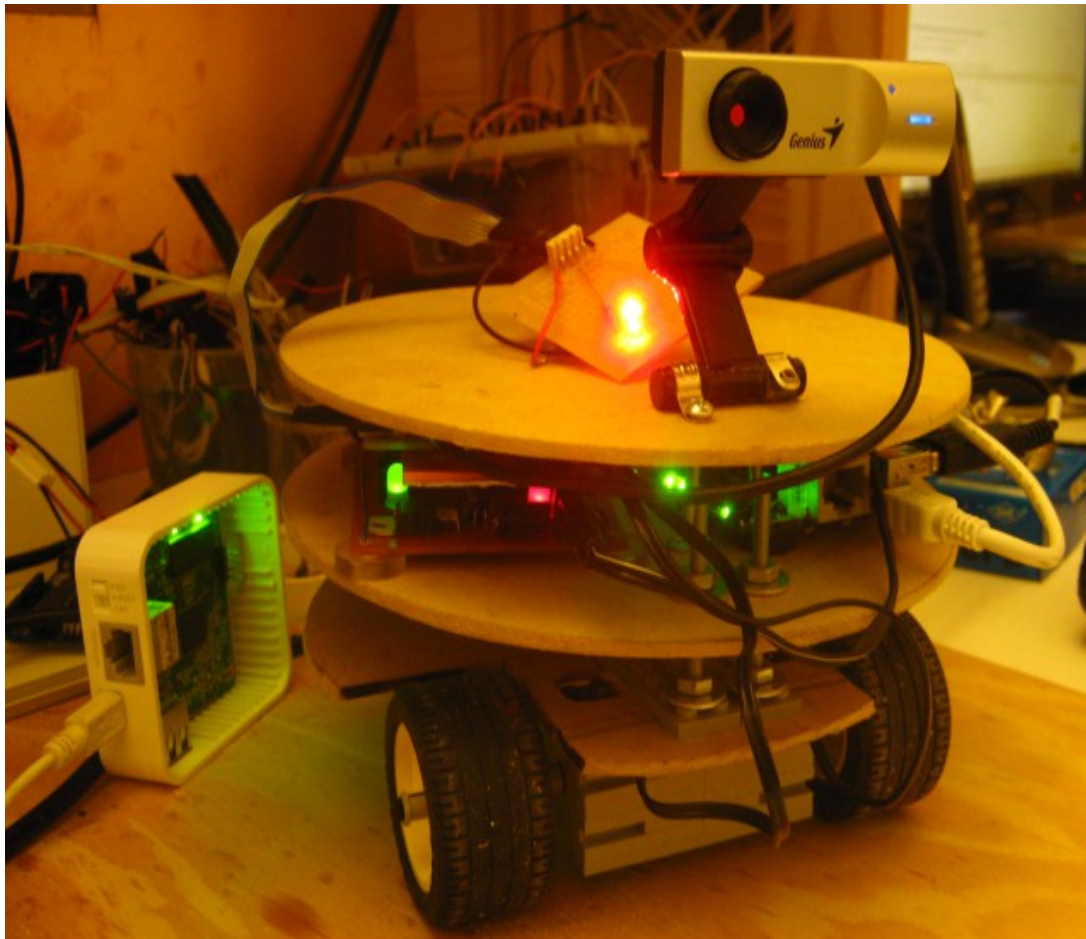


Radiografía de Frankestito



Arquitectura de la computadora :

- Procesador Principal y Memoria
- Entrada / Salida

Componentes auxiliares :

- Partes Mecánicas
- Baterías

Radiografía de un Frankestito



Entrada y Salida

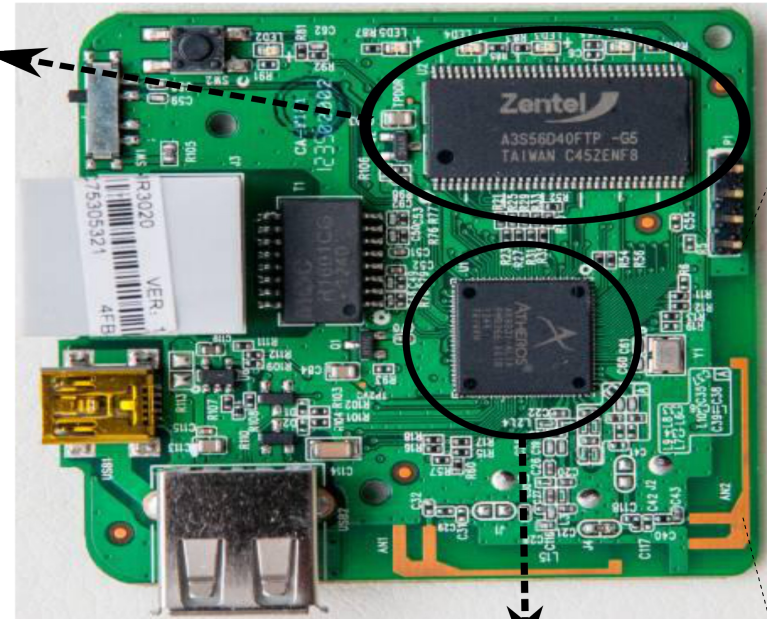
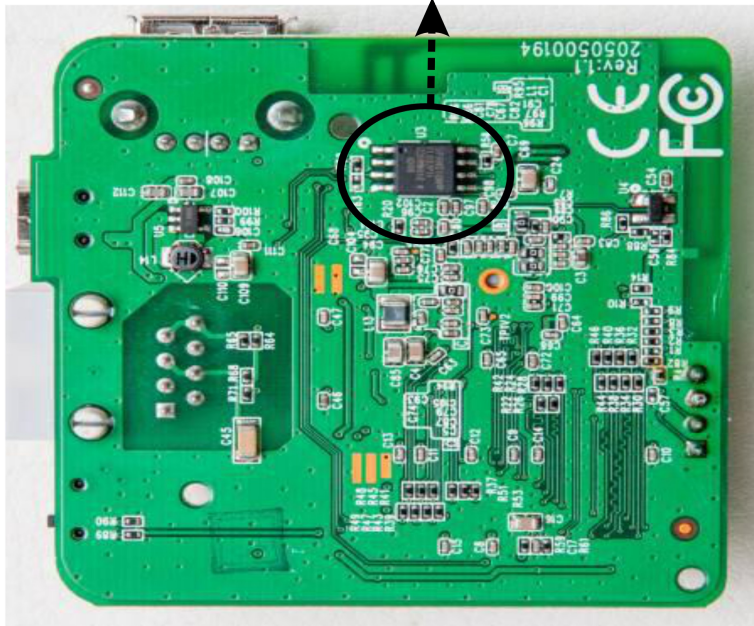


CPU y Memoria

Conexión con el controlador de Motores, LEDs y Parlante

RAM

Memoria
FLASH



CPU

Camara

Conexión Wireless

Arquitectura de un Robotito Educativo

TP Link MR3020

Atheros AR7240@400MHz

RAM : 32MiB

FLASH : 4MiB

Ethernet : 1 x 100MBit

Wireless: SoC: Atheros AR9330 rev 1 802.11 b/g/n 150 Mbps

Powered via mini-USB (5 V)

Chiquitito : 5.7cm x 5.7cm PCB

Sistema Operativo Utilizado : Linux OpenWRT

<http://wiki.openwrt.org/toh/tp-link/tl-mr3020>

Arquitectura de un Robotito Educativo

Myro se conecta a un puerto serie (nativamente bluetooth)
Utilizamos el programa socat para “engañar” a Myro

socat : genera una pseudo terminal
socat pty,raw,echo=0 tcp:192.168.1.201:2000

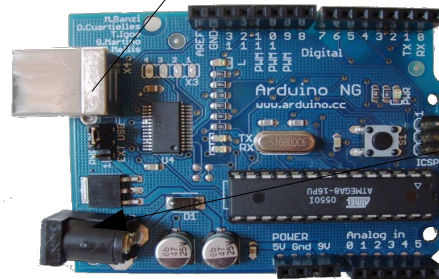
En el TP Link mr3020 utilizamos el programa
Ser2net : Escucha en un puerto TCP y
redirige todo el trafico
a un puerto serial

2000:raw:0:/dev/ttyATH0:9600 8DATABITS NONE -XONXOFF -RTSCTS



- conexión con PC

- conexión de Energía



- conexión de Energía

Controlador de
Motores L293D

