xx

IAT

Versión 1.0, SEPTIEMBRE 2017

# índice

# objetivo

El objeto de este documento es describir un robot autónomo explorador que se denominará a lo largo de todo el documento **iROB-EAB**.

## glosario de términos

# introducción

# especificaciones

# arquitectura

# diseño detallado

# descripción de conectores

Este capítulo detalla los diferentes conectores que conexionan los distintos circuitos del iROB-EAB.

* **Conector CN01**

Monitorización de carga de baterías.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **CN\_01** | **TIPO:** Pines |  |
| **PIN** | **NOMBRE** | **DESCRIPCIÓN** |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |

# lista de componentes

# anexo

## tabla de asignación de pines en XX.

Resumen de asignación de pines en XX.

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Asignación de Pines I/O** | | | | | |
| **FUNCIONALIDAD** | **PINES I/O** | **TIPO** | **ASIGNACIÓN** | | |
| **PIN** | **NOMBRE** | **MODO** |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  | | | | | |
|  | | | | | |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  | | | | | |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |