

| Quantidade de: | |
|----------------|-------------|
| Tarefas | Subscribers |
| 6 | 2 |
| Publishers | Buffers |
| 4 | 6 |

FreeRtos

Tasks

Callbacks

Leitura

Aquisição de dados

uROS

Atuadores

HAL_CAN_RxFifo0MsgPending Callback

HAL_GPIO_EXTI_Callback

task_ros2_function

automatic_manual_mode_Task

task_stepper_function

digital_inputs_task

analog_input_task

Publishers e Subscribers (estrutura dos dados)

Callback function e periodo de atualização

Publishers

Task's read

ros2_motion_status_gps_pub - Float32MultiArray

gotfrinho_imu_timer_callback - 500ms

ros2_imu_pub - Imu

odom_callback - 40ms

ros2_joint_steering_pub - JointState

gotfrinho_joint_steering_timer_callback - 40ms

odom_pub - Twist

gotfrinho_motion_status_gps_timer_callback - 40ms

Subscribers

Task's write

cmd_vel_sub - Odometry

cmd_vel_callback - Interrupção

operation_mode_sub - UInt8

operation_mode_callback - Interrupção

GPS

IMU

Encoder(s)

Key switch

chave do freio (break) e acelerador (throttle)

Velocidade das rodas

Posição do esterçamento

freio (break)

acelerador (throttle)

Controle manual

Controle automático

Gera o sinal de controle de posição do motor de passo