SISTEMAS EN TIEMPO REAL

3º Grado Ingeniería en Informática Especialidad "Ingeniería de Computadores"

Curso 2012 – 2013 Página 1 de 1

Práctica 2

Manejo básico de Lego Mindstorms NXT: Tareas

Objetivo

Tras la realización de esta práctica el alumno debería ser capaz de:

- Acceder a sensores de manera efectiva.
- Realizar programación concurrente con memoria compartida.

Ejercicio

Construir y programar un robot con un sensor de ultrasonidos que sea capaz de encontrar la salida de un "laberinto" (Dicho laberinto será una concatenación de pequeñas estancias rectangulares con una única entrada y una única salida). Se incorporará un sensor de pulsación en la parte superior para indicarle al robot que ha salido del laberinto.

