

EXPO PROYECTE PAE

Introducción del proyecto

- Finalidad del robot
- Extras incluidos
- Como se programa y usa
-

Explicación del robot y las partes usadas

- Explicación de las partes usadas configuradas
 - Ports Configurados
 - UART
 - UCS
 - Timers
- Explicación de como se comunican las partes del robot
 - Interrupciones, LEDs y botones
 - UART y Módulos
 - Reloj del micro y UCS
- Explicación de las librerías incluidas
 - Libreria_config.h
 - Libreria_robot.h
- Explicación de las funciones de comunicación
 - TxPacket()
 - RxPacket()
-

Explicación de nuestro programa y como funciona

- Explicación de los giros usados en el robot
 - Giro_(derecha/izquierda)()
 - Giro_(derecha/izquierda)_mod()
- Explicación de la heurística que usa el robot
 - Primer giro y seguimiento de pared
 - “direccion_pred” y último giro
 - Giros segundo y tercero (giro sin sensores)
 - Funciones extras implementadas (palmadas, música)
 - Interrupciones usadas (Timers, UART y Port2[botones])
- Explicación de las diferentes situaciones del robot
-

Ronda de preguntas