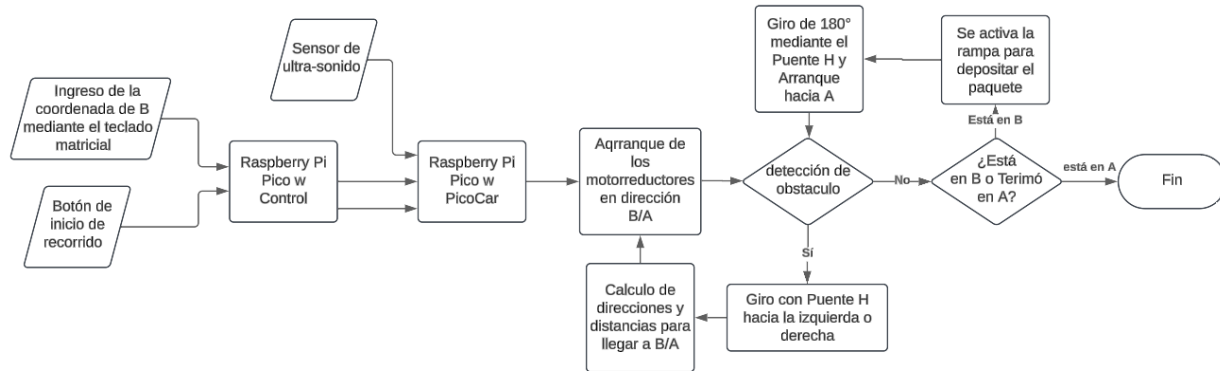


Diagrama de Flujo del programa



Raspberry Pi Pico W control

A la Raspberry Pi Pico w Control ingresan las entradas del teclado matricial, donde se establece la distancia hacia la derecha o izquierda y hacia adelante que el carro deberá recorrer desde el punto A hasta el B para completar su recorrido, esta información se envía a la Raspberry Pi Pico PicoCar. Para este programa se usarán interrupciones

Raspberry Pi Pico W PicoCar

Una vez se han enviado los datos a la Raspberry Pi Pico w PicoCar, el carro podrá iniciar su recorrido, primero el micro debe establecer la dirección inicial y los cambios que debe hacer en esta para poder llegar hasta B. Si en su trayecto se encuentra con un obstáculo, el carrito deberá dar un giro de 90° para poder esquivarlo y rodearlo. De esta forma cuando ya lo ha rodeado debe recalcular a qué distancia se encuentra el punto B y qué direcciones debe tomar para legar hasta el objetivo. Una vez se ha llegado hasta el punto B, se activa la rampa de descarga para poder depositar el objeto, una vez sucede esto, el carro dará un giro de 180° grados para retornar al punto A, siguiendo la misma lógica planteada previamente. Para este programa se usará Polling