

LINUX HOST

TERMINAL SERIE / FRONTEND

Puerto serie Bluetooth (SPP)

RS232

Canal Bluetooth

UART

Canal Bluetooth

BALIZA TIPO FARO

ROBOT PRINCIPAL

MAIN DSPIC

Línea de comandos

Estrategia de juego

Temática del juego

Plataforma robótica base

Sistemas mecánicos

Drivers dispositivos HW

↕ PWM, GPIOs, ADC, ...

Tracción diferencia, odometría, detección de obstáculos y pequeños mecanismos

UART

I2C

Sensores mecanismos

SLAVE DSPIC

Línea de comandos

Control de sistemas mecánicos

Control de mecanismos

Sensores

Actuadores

Drivers dispositivos HW

↕ PWM, GPIOs, ADC, ...

Compuertas, clasificadores, pinzas, brazos, rodillos, ...

ROBOT SECUNDARIO

MAIN DSPIC

Línea de comandos

Temática del juego

Plataforma robótica base

Sistemas mecánicos

Drivers dispositivos HW

↕ I2C ↕ PWM, GPIOs, ADC, ...

Tracción diferencia, odometría, detección de obstáculos, baliza tipo faro, sensores y pequeños mecanismos