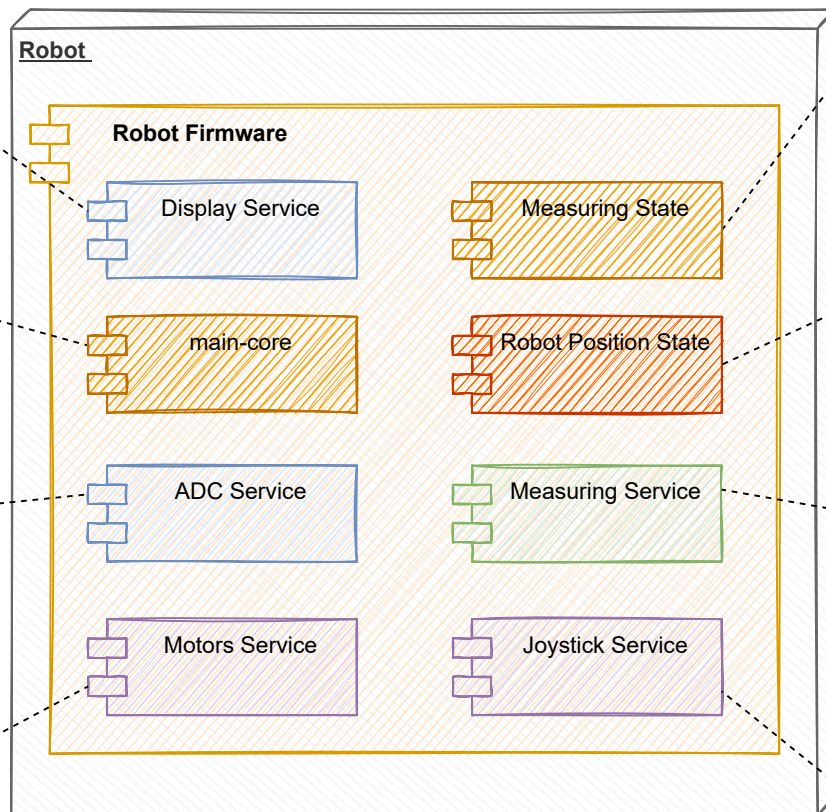


Implementa la funcionalidad de control del display para la visualizacion del estado de sus mediciones ambientales.

Orquesta la ejecucion de todos los demas modulos

Implementa la gestion del modulo ADC utilizado por los demas servicios.

El modulo de desplazamiento controla los motores para poder desplazarse de posicion o rirar en una direccion.



Contiene el estado de las mediciones ambientales obtenidas por los sensores en el robot.

Contiene el estado de la posicion y movimiento del robot.

El modulo de exploracion implementa la integracion con los diferentes modulos de exploracion ambiental. En el primer alcance del robot esto sera unicamente Deteccion de Movimientos.

Implementa la funcionalidad de controlar los desplazamientos de posicion y giros del Robot mediante el joystick analogico.