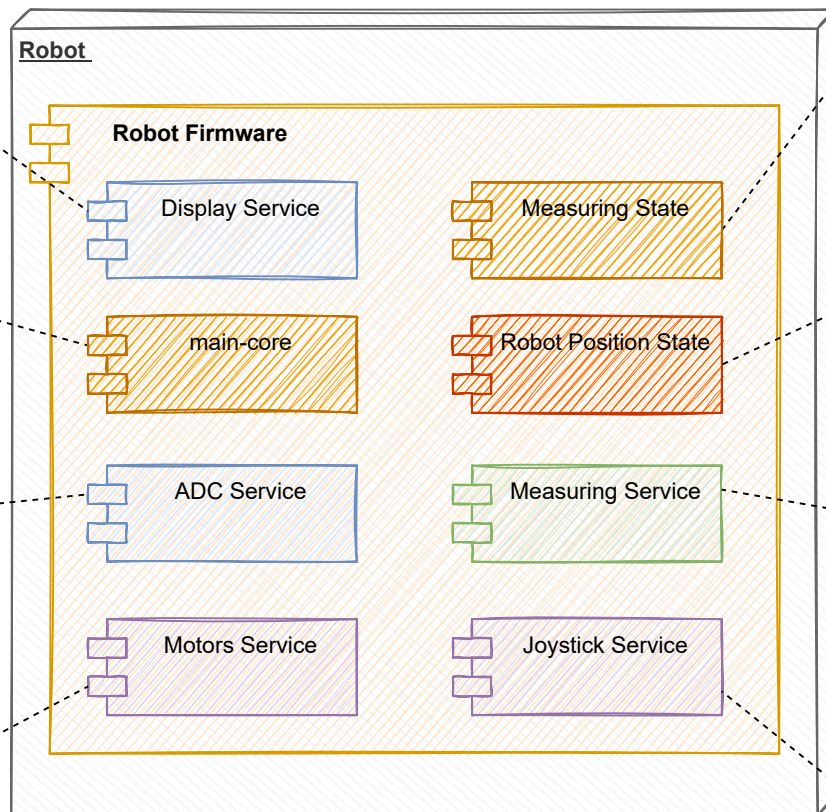


Implementa la funcionalidad de control del display para la visualización del estado de sus mediciones ambientales.

Orquesta la ejecución de todos los demás módulos.

Implementa la gestión del módulo ADC utilizado por los demás servicios.

El módulo de desplazamiento controla los motores para poder desplazarse de posición o girar lateralmente.



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

Contiene el estado de la posición y movimiento del robot.

El módulo de exploración implementa la integración con los diferentes módulos de exploración ambiental. En el primer alcance del robot esto será únicamente detección de Movimientos.

Implementa la funcionalidad de controlar los desplazamientos de posición y giros del Robot mediante el joystick analógico.