ARQUITECTURA DE SOFTWARE (DRON)

TIMER:

1. Lectura ADC
2. Radio modo TX
3. Comparación batería actual con batería límite (si está por encima del límite envía el porcentaje de batería, y si está por debajo envía un mensaje de aviso)
4. Radio modo RX

TASK\_1:

Prólogo:

1. Inicialización I2C
2. Inicialización IMU
3. Inicialización SPI
4. Inicialización radio
5. Radio modo RX
6. Encender motores

Loop:

1. Esperar a recibir ángulo del mando
2. Recepción ángulo
3. Lectura IMU
4. Cálculo PID
5. Movimiento motores

ARQUITECTURA DE SOFTWARE (MANDO)

HWI\_1:

1. Identificar interrupción
2. Limpiar interrupción
3. Swi\_post

SWI\_1:

1. Radio modo TX
2. Enviar ángulo
3. Radio modo RX

TASK\_1:

Prólogo:

1. Inicializaciones (LCD, GPIO, SPI...)
2. Radio modo RX

Loop:

1. Recibir batería/mensaje del mando
2. Printear batería/mensaje