**ARQUITECTURA DE SOFTWARE (DRON)**

**TIMER\_1**

1. Lectura ADC
2. Swi\_post()

**SWI\_1**

1. Comparació bateria
   1. Si la bateria té el mateix %: i=0
   2. Si ha canviat: i=1

**TASCA\_1** (prioritat 15)

1. Semaphore\_pend()
2. Modo TX
3. Enviar bateria
4. Modo RX
5. i=0

**TASCA\_2** (prioritat 14)

1. Rebre angle:
   1. Si l’angle és positiu: Restar 10 graus
   2. Si l’angle és negatiu: Sumar 10 graus
   3. Si l’angle és 0: Mantenir el valor
2. Lectura IMU
3. Càlcul PID
4. Moviment motores
5. Si i=1: Semaphore\_post()

**ARQUITECTURA DE SOFTWARE (MANDO)**

**HWI\_1**:

1. Identificar interrupción
2. Extracción valor ADC del joystick
3. Limpiar interrupción
4. Swi\_post()

**SWI\_1**:

1. Semaphore\_post()
2. Conversión valor a medida angular

**TASCA\_1** (prioritat 15)

1. Semaphore\_pend()
2. Modo TX
3. Enviar ángulo

**TASCA\_2 (prioritat 14)**

1. Radio modo Rx
2. Recibir batería/mensaje del dron
3. Printear batería/mensaje