

## LINUX HOST

TERMINAL SERIE / FRONTEND

stdio

### ROBOT PRINCIPAL

MAIN DSPIC

Línea de comandos

Estrategia de juego

Temática de juego

Sistemas  
mecánicos

Plataforma  
robótica base

PWM

PULSOS

Simulador robot principal

Pos. (x, y, d,  $\alpha$ ) oponentes

Pos. (x, y) oponentes

Pos. (x, y,  $\theta$ ) robot principal

SIMULADOR DE CAMPO DE JUEGO

TERMINAL SERIE / FRONTEND

stdio

### ROBOT SECUNDARIO

MAIN DSPIC

Línea de comandos

Temática de juego

Sistemas  
mecánicos

Plataforma  
robótica base

PWM

PULSOS

Simulador robot secundario

Pos. (x, y, d,  $\alpha$ ) oponentes

Pos. (x, y) oponentes

Pos. (x, y,  $\theta$ ) robot principal

Comandos estrategia / información estado