

PORT C

Controlo dos Motores

- Ponte H ->L298
- Controlo de Velocidade e direcção de dois servo-motores adaptados a DC
- Ligação ao Port C do μ Controlador

PORT D

Sensores Digitais

- Leitura da Linha baseada em 5 pares de emissor/receptor de IV
- Detecção da rampa através de dois inclinómetros digitais colocados a 25° e 155° no eixo de direcção do Robot

μ Controlador PIC18F877

- Oscilador a 20 MHz
- 4 Ports de I/O
- Programado em C
- Download do código por porta série + Bootloader

PORT A

Sensores Analógicos

- 3 Sensores de Obstáculos GP2D120 (4cm a 80cm)
- 2 Sensores de Cór - baseados em LDR

PORT B

Botões

- Start e Stop
- 2 Leds de sinalização

Ligação I2C

- Ligação ao sistema de captura da vítima

Sistema de Captura da Vítima

- μ Controlador PIC16F876
- Comunicação I2C à placa principal
- Controlo dos 2 servo-motores da garra
- Programado em C