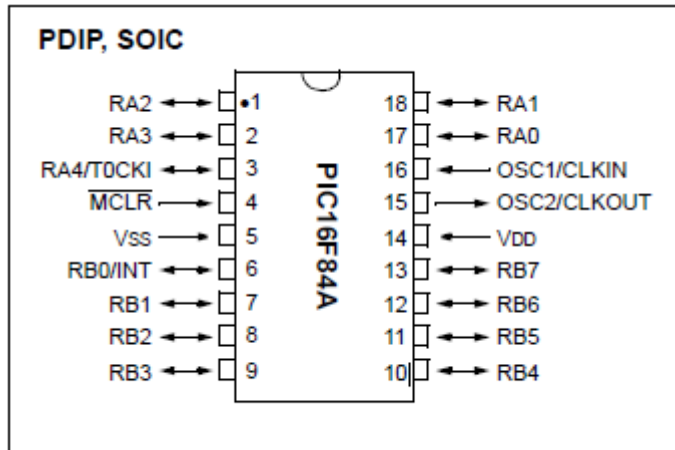




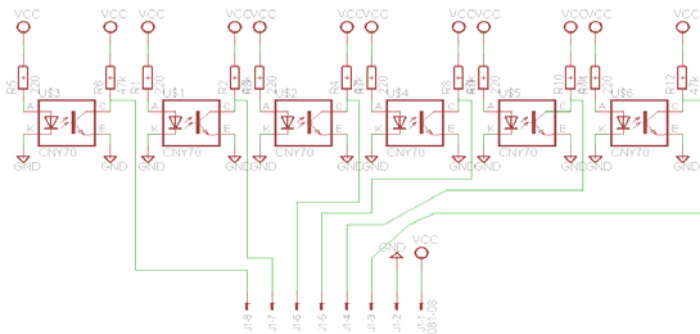
MADRIDBOT  
-2010-

- Cuatro fuentes de interrupción
- Activación de la patita RB0/INT
- Desbordamiento del TMR0
- Cambio de estado en alguna patita RB4-RB7
- Fin de la escritura de la **EEPROM** de datos
- Temporizador/contador TMR0 programable de 8 bits
- Perro Guardián o WatchDog



### Sensores infrarrojos CNY70.

El robot lleva seis sensores de infrarrojos, están formados por un fotodiodo y un fototransistor. El fotodiodo emite luz por infrarrojos que se reflejan sobre el color blanco de la pista mientras que con el color negro no se produce reflexión. De esta forma el robot sabe donde esta la línea.





MADRIDBOT  
-2010-