

## PROYECTO SAC V2.0

## PROYECTO SAC V2.0

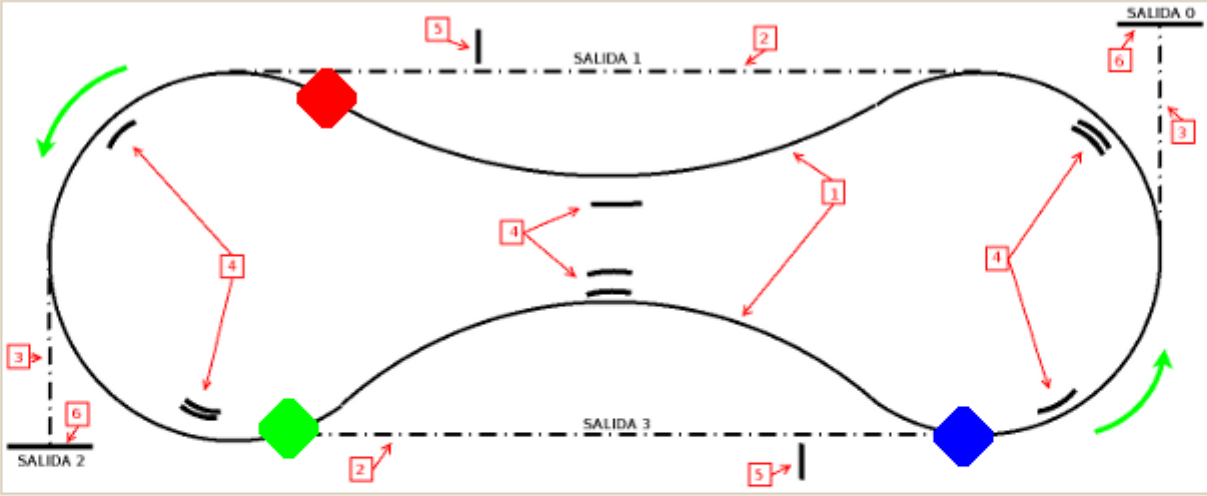
Control Unit Client 0.1

Disconnect

ms 4

ACK  
K Reset  
ACK  
ACK  
[2EA9EB6C]  
ACK  
ACK  
ACK  
ACK  
ACK  
ACK  
[2EAFEB6A]  
ACK  
ACK  
ACK  
[2EAFEB6A]

Mode



**Last decoded datagram**  
Sender: 2 Receiver: 7 Type: 1  
Pos: 7 Speed: 2 Goto: 5

**Send Remote Control Command**  
Robot Speed Exit Send!

**Vehicle Status Table**

	Color	Position	Speed	Exit
1	Red	3	2	3
2	Green	5	1	7
3	Blue	7	2	5

Datagram  
Send  
Receive  
Type  
Po  
Speed  
Got

## DESCRIPCIÓN

SAC 2.0 pretende ser el sustituto mejorado del antiguo SAC, esta vez escrito en C sobre Arduino y añadiendo algunas mejoras visuales y funcionales en su diseño. Entre estas mejoras se encuentran:

- El Centro de Control es ahora un software escrito en QT para su uso desde móviles y ordenadores.
- El geoposicionamiento de los robots sobre la pista se realiza mediante TAGS de RFID (EM4100) en lugar de mediante encoding basado en sensores reflexivos IR.
- La nueva placa de motores permite trabajar con motores de continua en lugar de servos.
- Código más legible y creación de librerías específicas para controlar los módulos de radiocomunicaciones.

# VÍDEO EXPLICATIVO DE LAS NOVEDADES Y DETALLES DEL FUNCIONAMIENTO

En este vídeo se puede ver una presentación del proyecto SAC 2.0 en el Medialab Prado de Madrid en el verano de 2010. Además del proyecto sac se presentan librerías de comunicación con el módulo wireless cywm6935 y tutorial/plantilla para crear programas Qt que interactúen con Arduino.

## DESCARGA

El proyecto se realizó con una placa a medida basada en Arduino para el control y otra basada en PIC16F88 para motores. Las PCBs en [gEDA](#) [1]. Todo el proyecto está [disponible en Github con licencia GPLv3](#) [2].

---

**URL de origen (modified on 2013-11-08 17:37):** <https://sindormir.net/node/59>

### Enlaces

[1] <http://www.geda-project.org/>

[2] <https://github.com/SindormirNet/sac-v2>