
Anexos A. Diagramas de Flujo de programas y subrutinas

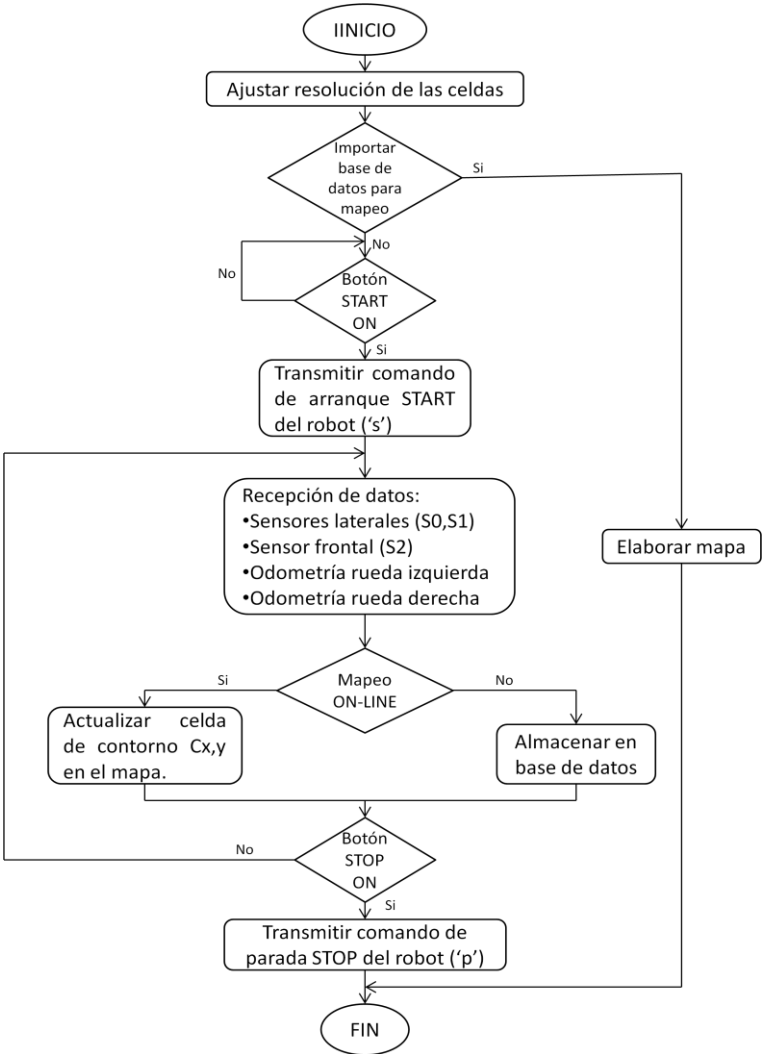


Figura A1. Diagrama de flujo del módulo de mapeo Vespucci.

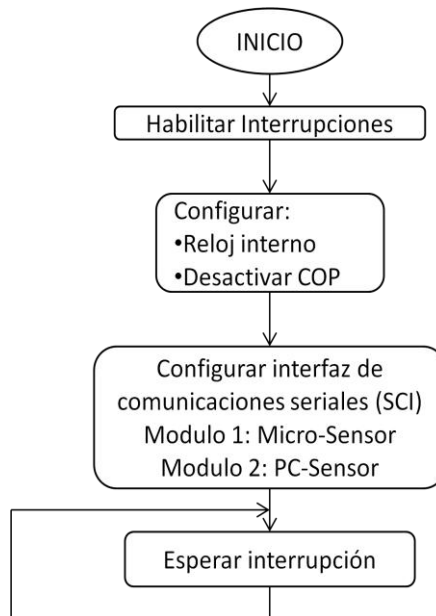


Figura A2. Diagrama de flujo del programa principal del módulo de control del robot *Walling*.

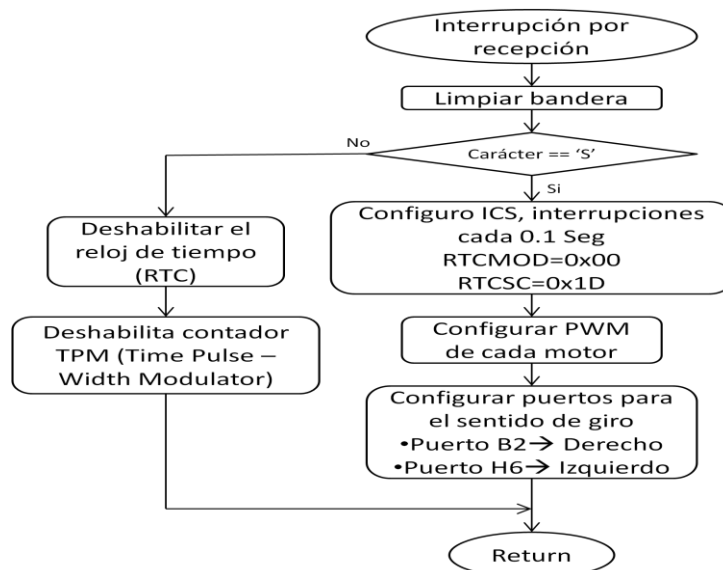


Figura A3. Rutina de atención a interrupción por recepción de datos del puerto serial en el robot *Walling*.

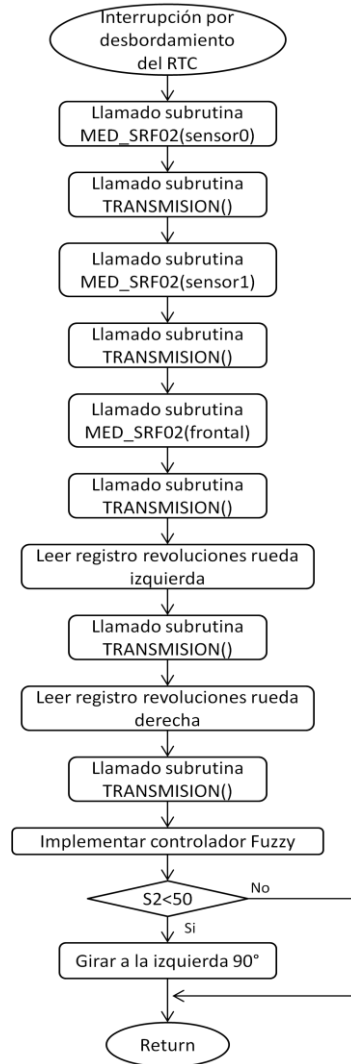


Figura A4. Rutina de atención a interrupción por desbordamiento del reloj de tiempo real.