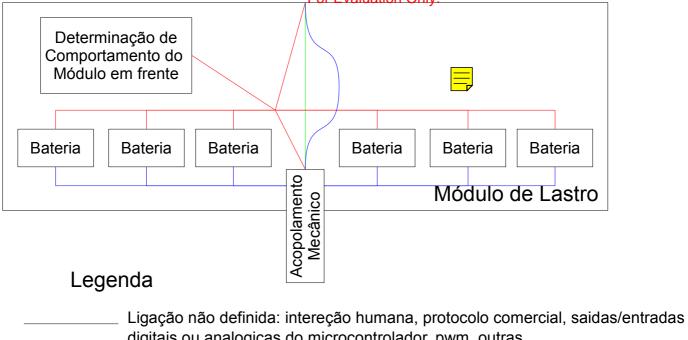
Edited by Foxit Reader
Copyright(C) by Foxit Software Company,2005-2008
For Evaluation Only.



Ligação não definida: intereção numana, protocolo comercial, saidas/entrada digitais ou analogicas do microcontrolador, pwm, outras
Ligação sem fios
Linha de tensão (+5V)

Linha de tensão (comum)

Ligação I2C ou CAN

Ligação RS232

## Opções

1- Eliminar os sensores de navegação do módulo de comunicações e equipar todos os módulos de locomoção com esse sistema:

Vantagens: 1 módulo de locomoção pode operar autonomamente, desligado da cadeia e sem módulo de comunicações.

simplificação do projecto do modulo de comunicações

Desvantagens:

aumento do custo

aumento na necessidade de gestão de sensores (maior protocolo).

2- Eliminar bateria electriz do módulo de comunicações e equipar todos es módulos com luz e baterias de maior carga:

Vantagens: 1 módulo de locomoção torna-se mais autónomo-

diminuição da massa do módulo de comunicações – menos binário para levantar a frente da cadeia

simplificação do projecto do módulo de comunicações

Desvantagens:

possivél aumento do custo

aumento do consumo de energia – diminuição da autonomia

Eliminar módulo de lastro

Vantagens: diminuição da massa total do robô

diminuição do custo

Desvantagens:

perda do efeito de contra-peso para levantar um maior número de módulos da frente.

diminuição do número de baterias total – diminuição da autonomia