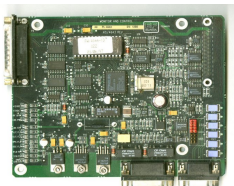
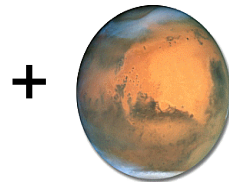




## Microcontrolador



## Ordenador del robot + MaRTE



Comunicación

### Servidor P2OS

- 1 Escucha peticiones del cliente
- 2 Envía SIP cada 100 ms
- 2' Recibe comandos y actúa

### Cliente P2OS

- 1 Conecta al servidor

SYNC0  
SYNC1  
SYNC2

Conexión

Dos tareas concurrentes

2 T1  
Recibe SIP  
cada 100 ms  
y actualiza  
variable  
compartida

2' T2  
Envía  
comandos