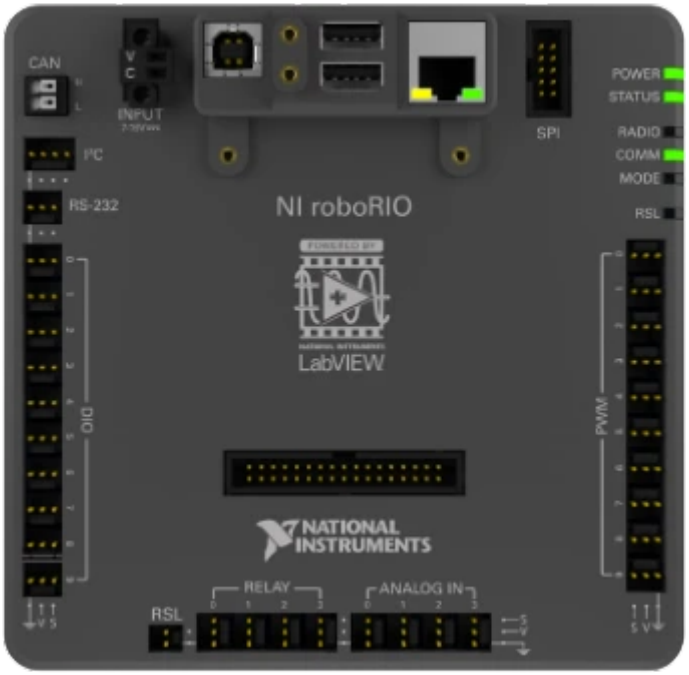
Introdução ao roboRIO



O roboRIO é projetado especificamente com a FIRST em mente. O roboRIO tem uma arquitetura básica de processadores de tempo real + FPGA (field programmable gate array), porém mais poderoso, leve e menor do que alguns sistemas semelhantes usados na indústria.

O roboRIO é um controlador de robótica reconfigurável que inclui portas embutidas para circuitos integrados interconectados (I2C), interfaces seriais (SPI), RS232, USB, Ethernet, modulação de largura de pulso (PWM) e relés para conectar rapidamente os sensores e atuadores comuns usados em robótica. O controlador possui LEDs, botões, um acelerômetro embutido e uma porta de eletrônicos personalizados. Ele tem um processador dual-core ARM de tempo real Cortex-A9 a bordo e um FPGA Xilinx personalizável.

Informações detalhadas sobre o roboRIO podem ser encontradas no Manual do Usuário do roboRIO e nas especificações técnicas do roboRIO.

Antes de implantar programas no seu roboRIO, você deve primeiro criar a imagem do roboRIO:

- roboRIO 1
- roboRIO 2.

Revisão #1
Criado 2023-12-18 13:18:40 UTC por Luca Carvalho
Atualizado: 2023-12-18 13:35:35 UTC por Luca Carvalho