

# Control Remoto del Robot

Conectado a WiFi

Flotador 1 LevelDown: HIGH, Flotador 2 LevelUp: HIGH

Activar Bomba

Desactivar Bomba

Activar Actuador Adelante

Activar Actuador Atrás

Desactivar Actuadores

Humedad: 20.70 %

Temperatura: 47.00 °C

Nivel de batería: 12.00 V

PWM velocidad del rodillo



Velocidad de desplazamiento



Velocidad de desplazamiento: 0.0008 segundos

ARRANQUE DELANTE

ARRANQUE REVERSA

PARO

Delante izquierdo:  
20 cm

ADELANTE

Delante derecho: 20  
cm

IZQUIERDA

ROTAR IZQUIERDA

ROTAR DERECHA

DERE

Sensor 1: 6.88 cm

Sensor 2: 4.39 cm

Atrás izquierdo: 35  
cm

ATRÁS

Atrás derecho: 35  
cm

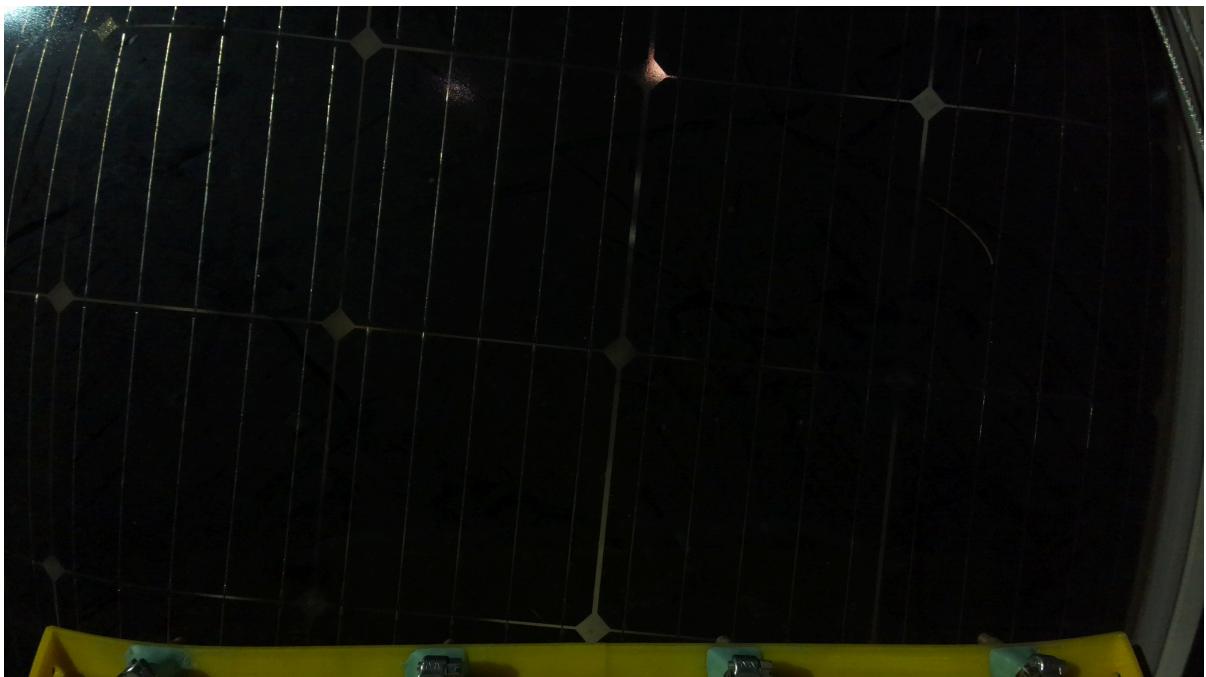
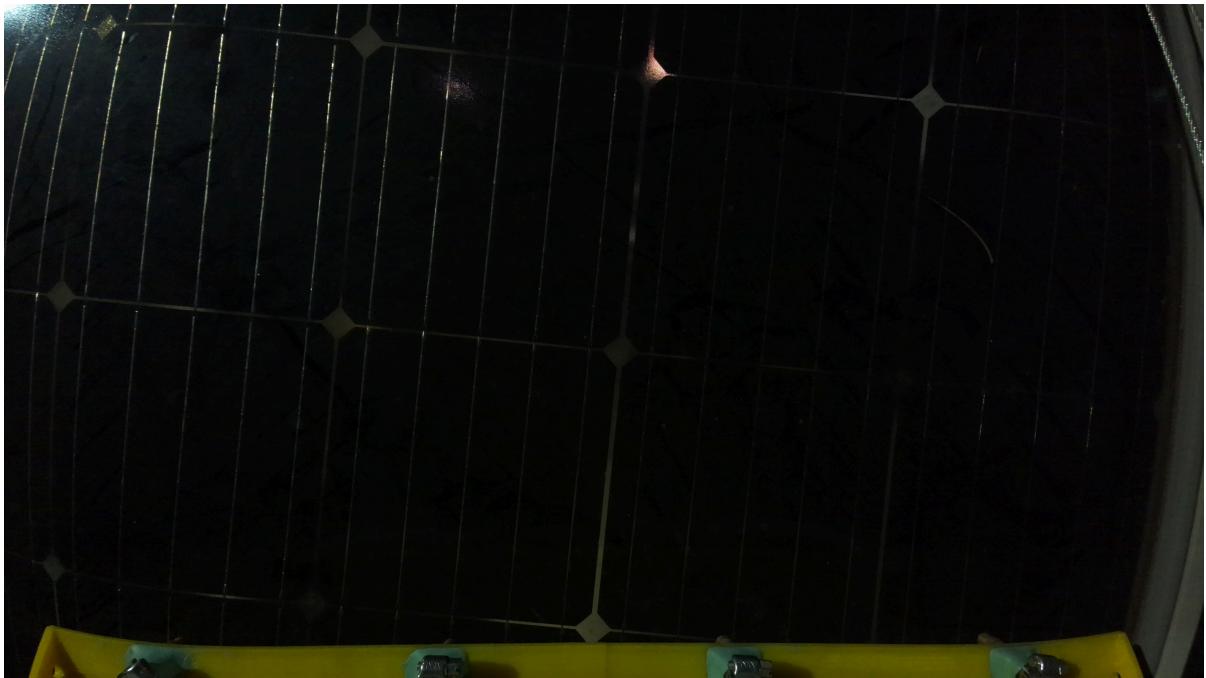
PARO DE EMERGENCIA

TOMAR FOTO ANTES

TOMAR FOTO DESPUÉS

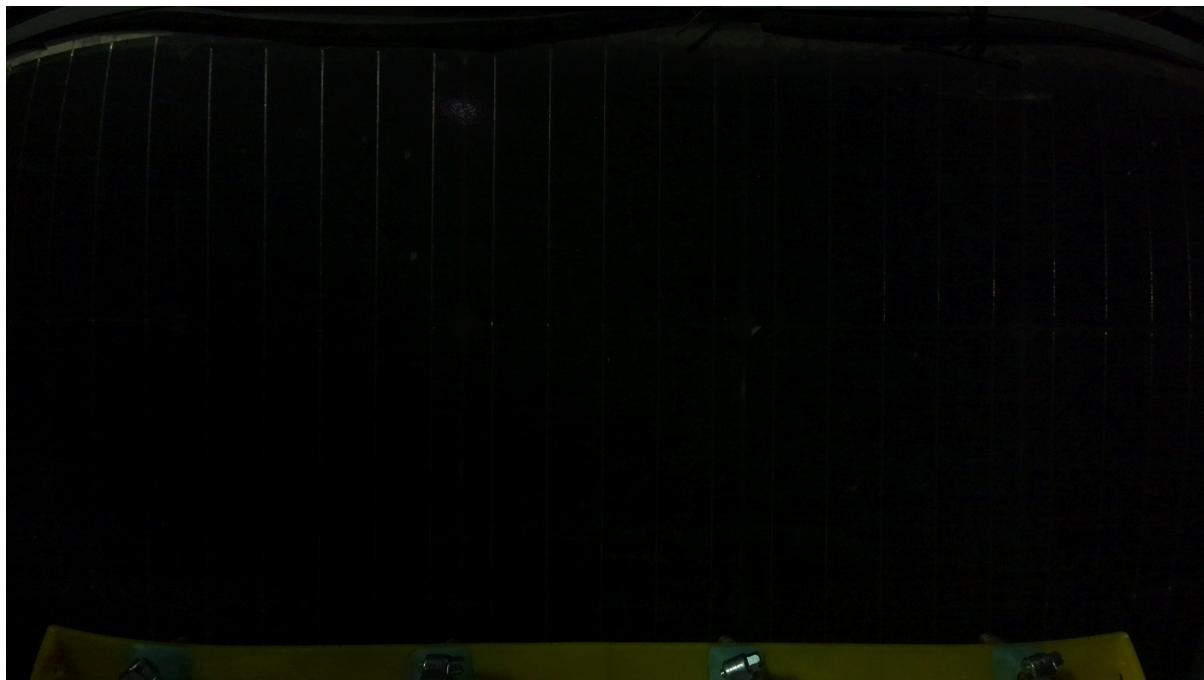
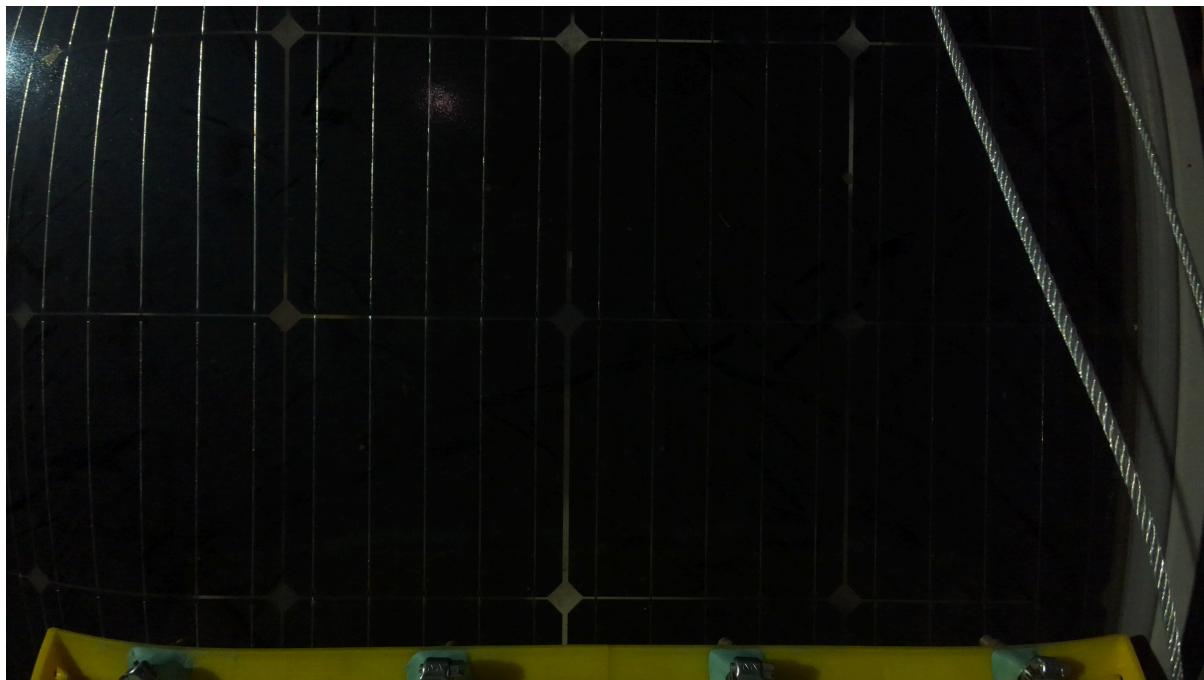
16/6/24, 20:22

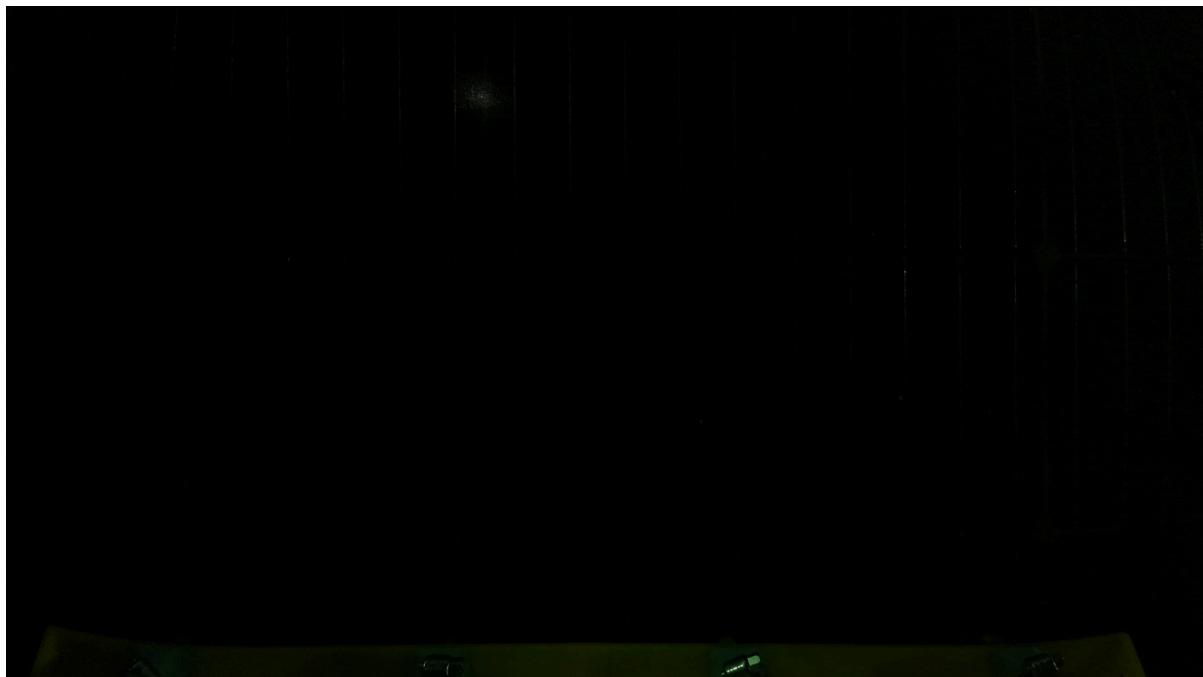
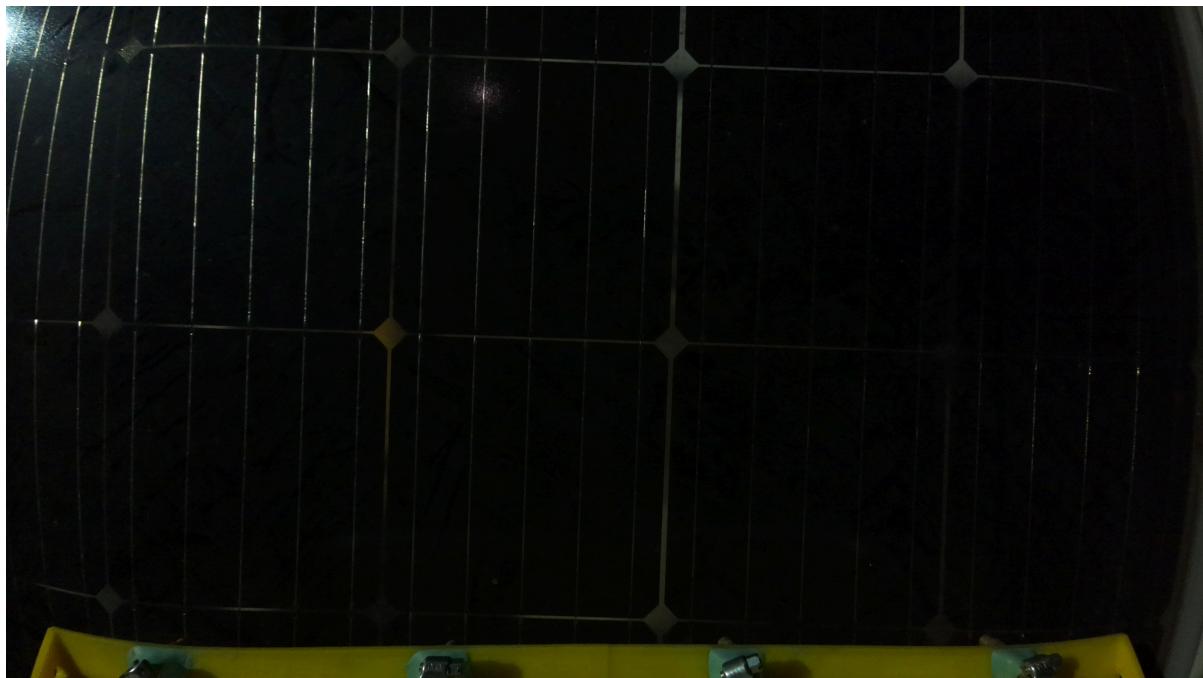
Dash



16/6/24, 20:22

Dash





Motor detenido