

## Práctica 6

# Lectura de un acelerómetro con la tarjeta arduino y cálculo de posición

Laboratorio de Bio-Robótica

Construcción de Robots Móviles

## Objetivos

- Familiarizar al alumno con el uso del software de control de versiones `git`.
- Aprender a utilizar el software desarrollado en el Laboratorio de Bio-Robótica para la operación de robots móviles autónomos.

## 1. Introducción