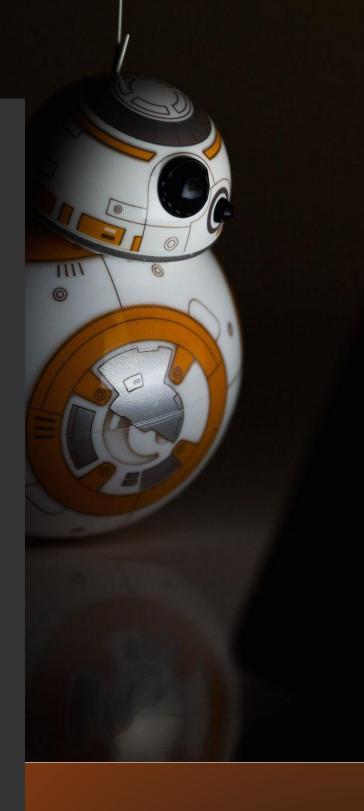
## Software para Robots Grupo B3

## 19 DICIEMBRE

Integrantes: Chen Xin Pan Wang

Mateo Rico Iglesias Eduardo Blanco Bielsa



## Práctica 4

(Teleoperado4.1) Actuador lineal teleoperado (0,15 Puntos)

(Velocidad4.2) Dos niveles de velocidad (0,15 Puntos)

(Seguro 4.3) Recorrido seguro (0,15 Puntos)

(Automático 4.4) Recorrido automático (0,15 Puntos)

## Anotaciones:

Toda actividad que lleve un <a> es porque ha sido entregada correctamente.</a>

Si se desea consultar, dejamos el enlace del correspondiente repositorio en github a través del cual fuimos trabajando durante el transcurso de la asignatura:

https://github.com/gitblanc/SR



