

Software para Robots

Grupo B3

19 DICIEMBRE

Integrantes: Chen Xin Pan Wang UO276967
Mateo Rico Iglesias UO277172
Eduardo Blanco Bielsa UO285176



Práctica 4

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

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

(Seguro4.3) Recorrido seguro (0,15 Puntos) ☒

(Automático4.4) Recorrido automático (0,15 Puntos) ☒

Anotaciones:

Toda actividad que lleve un ☒ es porque ha sido entregada correctamente.

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>



Escuela de
Ingeniería
Informática
Universidad de Oviedo

