

|  |
| --- |
|  |
| 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>



