

<b>TAREAS</b>	<b>OBSERVACIONES</b>
Adafruit	
TB6612	
Distancia	Configurar Sensor de distancia
Movimiento	Configurar Motores
Pines	Configurar Velocidad Comunicación, Pines Arduino, Shield
Comm	Comunicación Labview y Arduino
On/Off	Encender y apagar Robot
PID	
Interfaz Labview	Interfaz de usuario
Manual de Usuario	
Bluetooth	
Documentacion	

USUARIOS	
Guido Portillo	Alejandro Montilla
Luis Ruiz	Camilo Madroñero
Hoyber Chicangana	Alejandro Bolaños
Dilan Lopez	Henry Estrella
Luis Ruiz	Camilo Madroñero
Aporte individual de cada tarea	