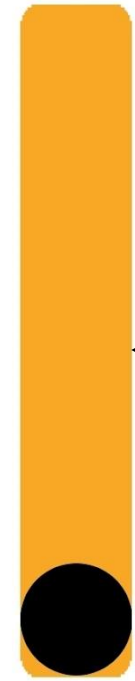
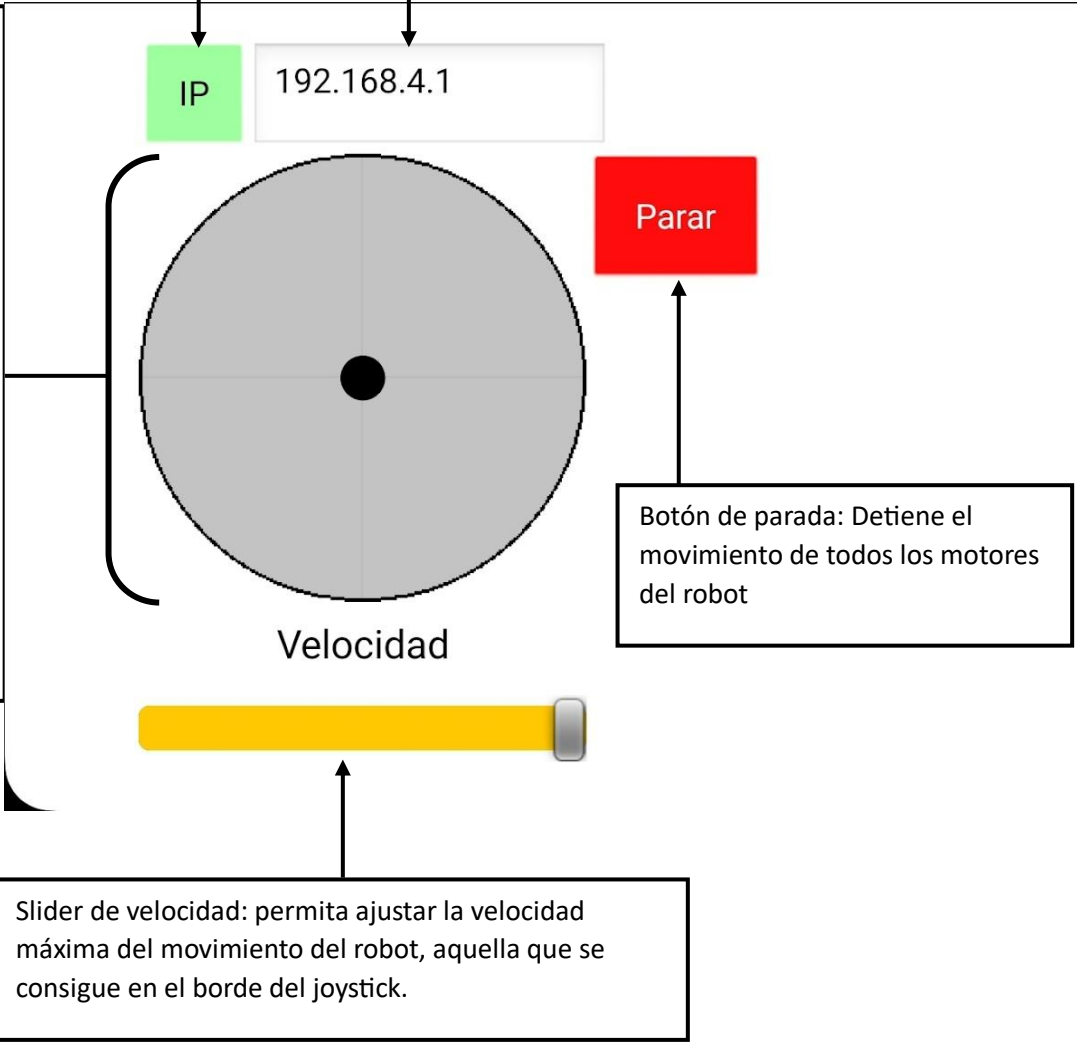


Joystick de movimiento: simula un joystick, el círculo negro se puede arrastrar con el dedo, si se intenta llevar fuera del círculo dibujado se mantendrá en el borde, pero continuará siguiendo el dedo, al soltarlo vuelve al centro.

Permite controlar el movimiento del robot siendo definido de la siguiente manera:

- joystick hacia arriba: movimiento hacia adelante
- joystick hacia abajo: movimiento hacia atrás
- joystick hacia la derecha: giro sobre su propio eje en sentido horario
- joystick hacia la izquierda: giro sobre su propio eje en sentido antihorario

El movimiento entre estos puntos genera un continuo de radios de giros, por lo que mover el joystick arriba hacia la derecha genera un giro hacia la derecha, con el radio cada vez menor al aproximarse el giro sobre su propio eje. La distancia entre la posición del joystick y el centro determina la velocidad a la que se realiza el movimiento. El joystick posee una zona muerta en el centro y los ángulos para seleccionar uno de los cuatro movimientos están extendidos para facilitar seleccionar esos movimientos específicos.



Slider velocidad del arma: selecciona la velocidad a la que debe girar el motor del arma, siendo 0 abajo y 100% arriba