



Escuela Construcción e Ingeniería

Sistema informático para el control de robot bípedo

Autor: Christopher Papastavros

Modulo: Metodología de desarrollo de software

Fecha: 12-2020

Manual de usuario

El siguiente manual contiene una guía sobre la usabilidad del sistema de control para el robot bípedo.

- Usar el botón adelante para avanzar el robot
- Usar el botón atrás para hacer que retroceda
- Podemos usar el botón agacharse para hacer que este baje
- Asi como el botón levantarse para volver a la normalidad

- Tenemos el control individual de cada extremidad
 - Podemos usar el botón arriba y abajo para alzar y bajar cada extremidad de nuestro robot