

Teleoperation
control center



Charlotte | Centro de Control

Modo de operación

Grabar

Directiva

Mapa de navegación

Sensores

Reconocimiento

- 5.19 cm Frontal
- 56.22 cm Derecha
- 26.1 cm Izquierda
- 18.35° Brújula

Brújula con respecto al norte magnético de la tierra

Distancia recorrida : 150 cm

Ancho actual del camino : 102.32 cm

Transmisor: /dev/tty.usbserial-A...

Mando: /dev/tty.usbmodem...

Robot in unknown
environment