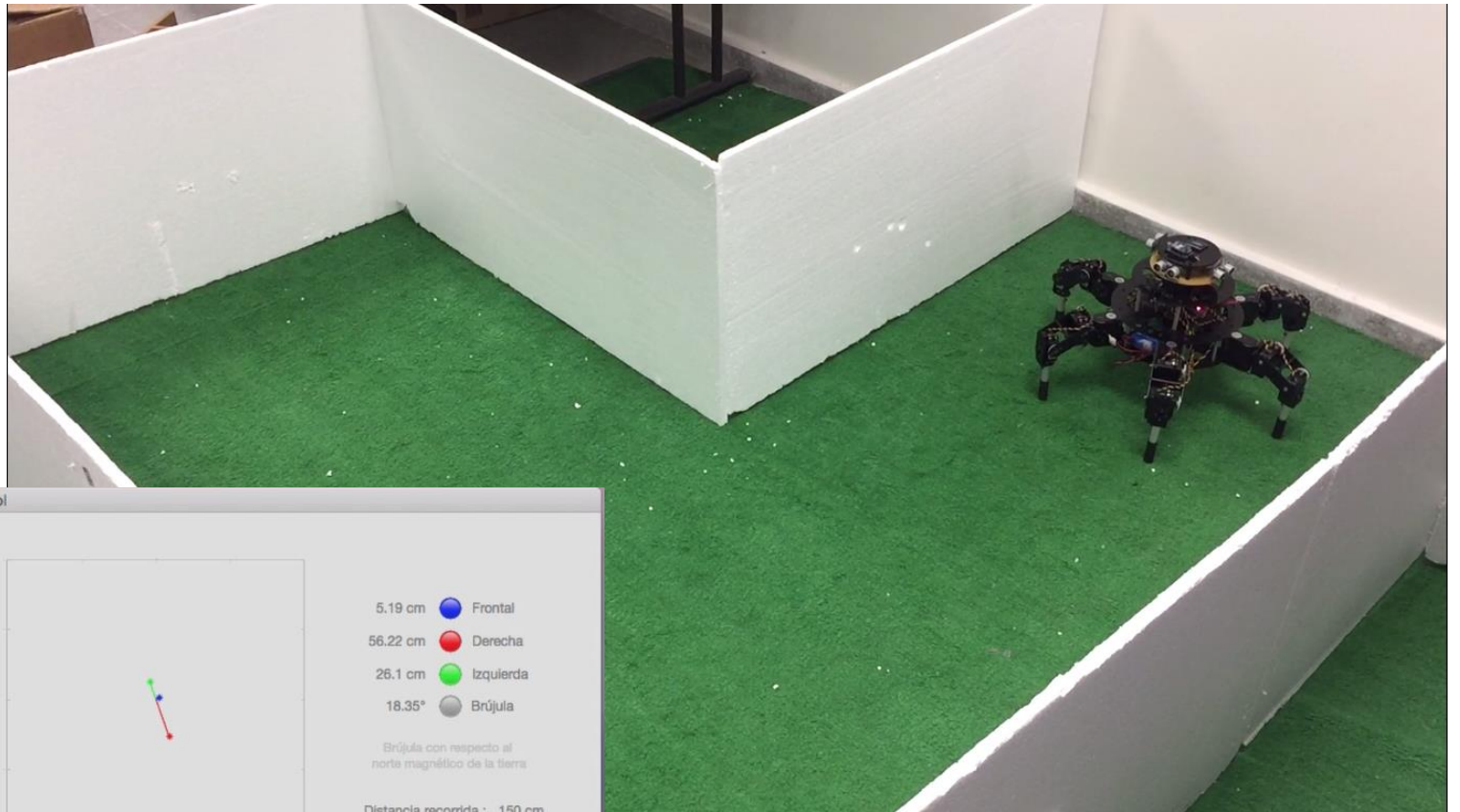


Teleoperación desde equipo de mando



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...

The screenshot shows a control interface for a robot. It includes a 'Modo de operación' section with a 'Grabar' button and a 'Directiva' section with a green and grey circular indicator. The main area is divided into three panels: 'Mapa de navegación' showing a path of yellow dots, 'Sensores' showing a small plot with a red and green line, and 'Reconocimiento' showing a blue waveform. On the right, there is a list of sensor readings: 5.19 cm Frontal, 56.22 cm Derecha, 26.1 cm Izquierda, and 18.35° Brújula. Below this, it states 'Brújula con respecto al norte magnético de la tierra', 'Distancia recorrida : 150 cm', and 'Ancho actual del camino : 102.32 cm'. At the bottom right, it shows 'Transmisor: /dev/tty.usbserial-A...' and 'Mando: /dev/tty.usbmodem...'. There are also gear and information icons at the bottom right.

Robot en entorno