

Grupo 2 2019 - Feature #707

1.6. Armar el robot

08/29/2019 10:35 AM - Sebastian Lukich

Status:	New	Start date:	08/20/2019
Priority:	High	Due date:	08/22/2019
Assignee:	Rodrigo Carvajal	% Done:	100%
Category:		Estimated time:	0.00 hour
Target version:		Spent time:	0.00 hour
Description			
Implementar el diseño de la base en físico, ignorando el brazo (garra), incluyendo las ruedas			

History

#1 - 10/01/2019 08:45 AM - Sebastian Lukich

- Subject changed from 1.6. Armar la base, sin implementar el brazo todavía, del robot to 1.6. Armar el robot

Armar el robot según el diseño acordado