

TAREA 1

1. Leer Láser

**2. Dejar los
valores en variable
compartida**



TAREA 2

**1. Leer variable
compartida**

**2. Si (hay obstáculo)
entonces $v=0$
sino $v= 1.0$**

**3. Mandar velocidad
a ruedas.**

Distancia a obstáculos

VARIABLE COMPARTIDA LÁSER