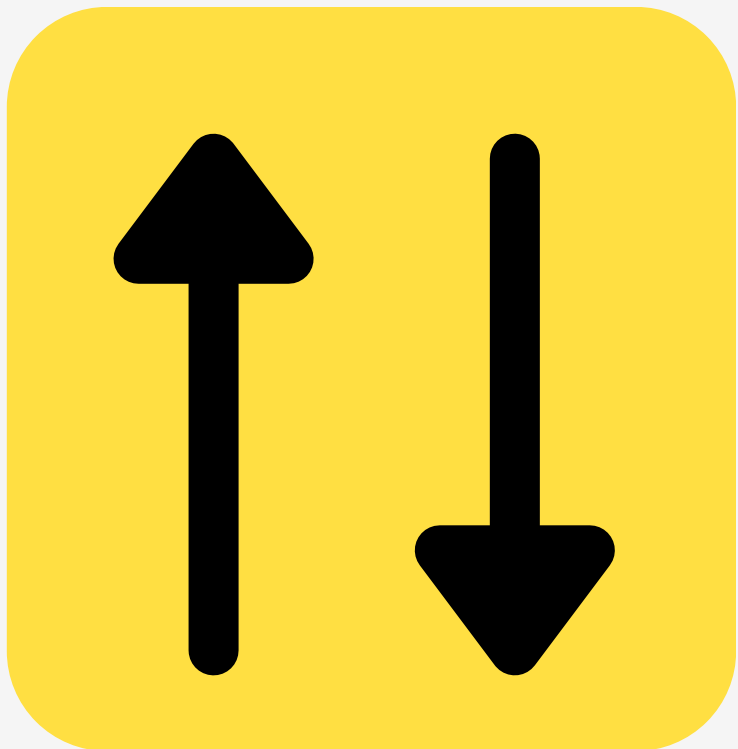
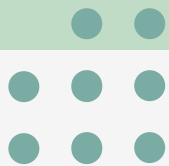


# LEGO SPIKE

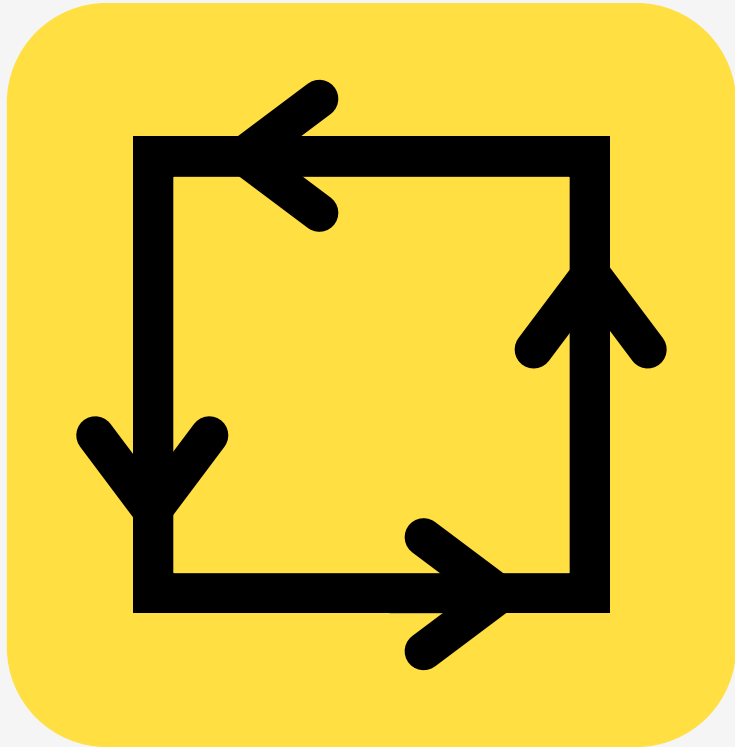
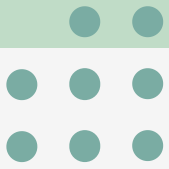


# RETOS



**Avanza 20 centímetros**  
**Retrocede hasta el centímetro 5**  
**Avanza hasta el centímetro 35**





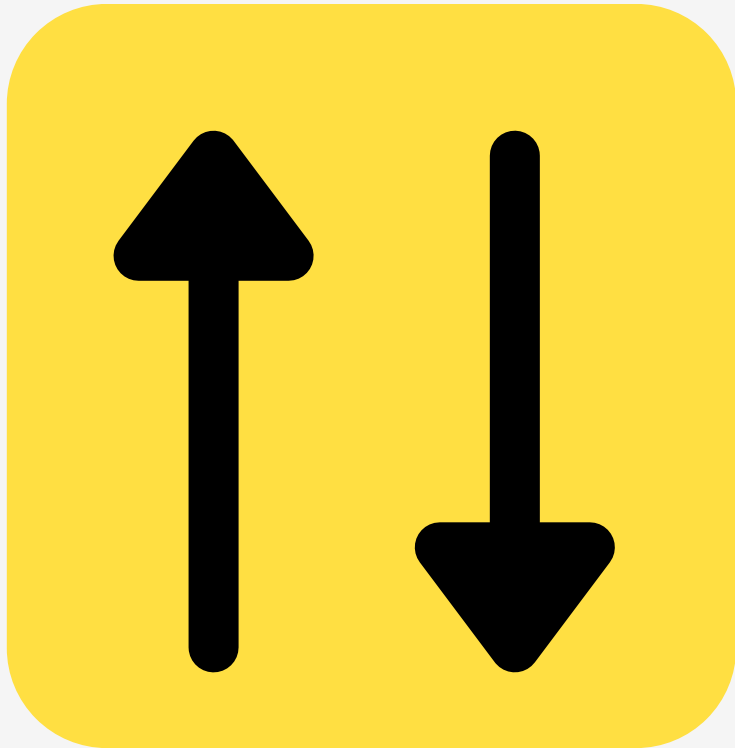
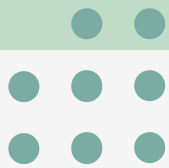
**Haz un cuadrado de  
15 centímetros de lado**





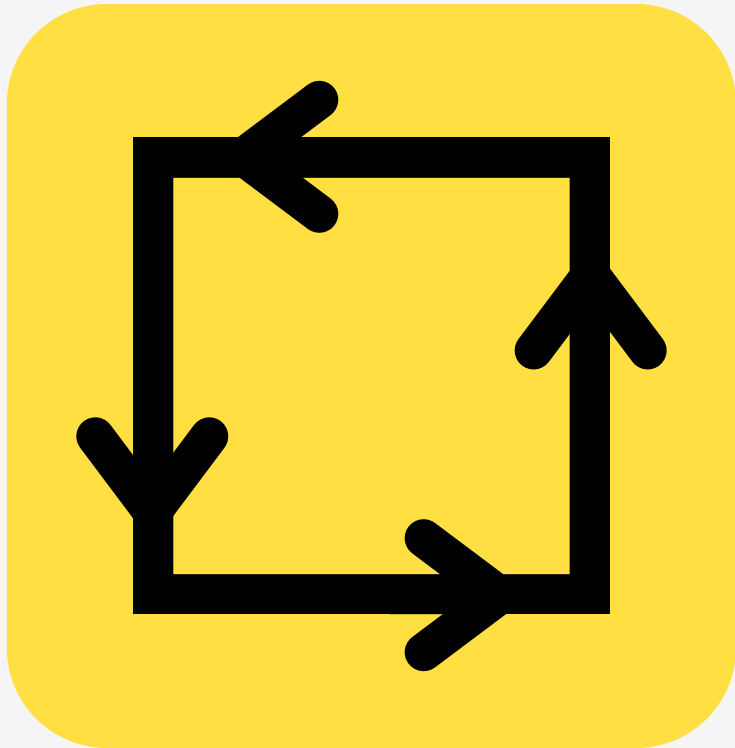
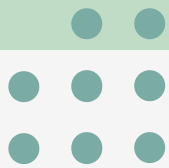
**Programa el robot para que cuando llegue a 10 centímetros de distancia de la barrera haga lo siguiente: baje el recogedor, coja la basura y se la lleve de nuevo hasta el punto de inicio**





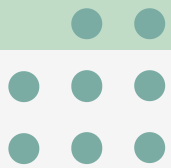
```
cuando se inicia el programa
  fijar C+D como motores en movimiento
  fijar velocidad de movimiento al 50 %
  fijar 1 rotación del motor en 17.5 cm recorridos

cuando el botón izquierdo se se presiona
  esperar 1 segundos
  mover ↑ durante 20 cm
  esperar 0.25 segundos
  mover ↓ durante 15 cm
  esperar 0.25 segundos
  mover ↑ durante 20 cm
```



```
cuando se inicia el programa
  fijar C+D como motores en movimiento
  fijar velocidad de movimiento al 50 %
  fijar 1 rotación del motor en 17.5 cm recorridos
```

```
cuando se inicia el programa
  esperar 1 segundos
  repetir 4
    mover ↑ durante 15 cm
    esperar 1 segundos
    mover izquierda: -100 durante 0.5 rotaciones
```



**PARTE 1**  
**(iniciar programa)**

```
cuando se inicia el programa
  fijar C+D como motores en movimiento
  fijar velocidad de movimiento al 30 %
  fijar 1 rotación del motor en 17.5 cm recorridos
  E fijar velocidad al 20 %
  E ir durante 1 segundos
  tocar nota 60 durante 0.2 segundos
  tocar nota 72 durante 0.2 segundos
```



**PARTE 2**  
**(Acercarse y recoger)**

```
cuando el botón derecho se se presiona
esperar 1 segundos
empezar a mover línea recta: 0
esperar hasta que F ¿está más próximo al 15 cm ?
parar movimiento
E ir durante 1 segundos
mover ↓ durante 20 cm
E ir durante 1 segundos
```