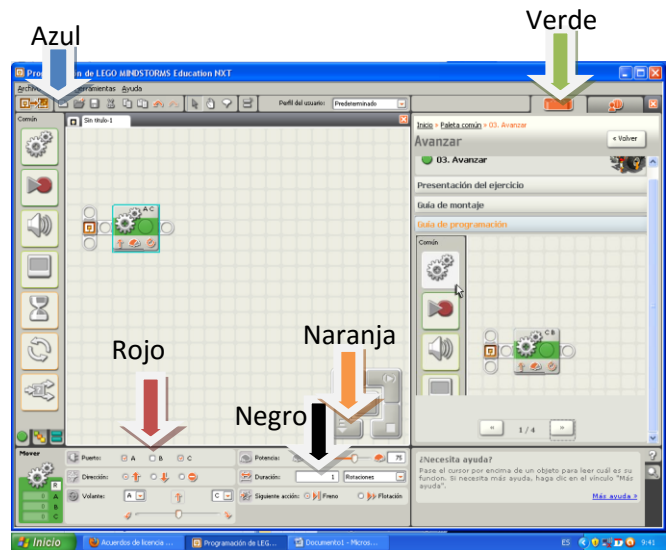


AVANCE DEL ROBOT

1. Entra en el tutorial (Flecha verde)
2. Selecciona el apartado 03. Avanzar
3. Entra en la presentación del ejercicio.
4. Entra en la Guía de programación.
5. Abre un nuevo programa con el icono que está junta a abrir archivo (Flecha azul)
6. Realiza el ejercicio.
7. Modifica los puertos de salida para que estén activos el A y el C. B deberá estar inactivo (Flecha roja)
8. Conecta el robot con el cable USB
9. Descarga el programa y comprueba si hace lo que esperabas. (Flecha naranja)
10. Pica nuevamente sobre el icono de los motores y modifícalo para que las ruedas den 4 vueltas. Para ello tendrás que modificar el número de rotaciones (Flecha negra)



RETROCESO DEL ROBOT

1. Selecciona el apartado 04. Retroceder
2. Sigue las indicaciones de la guía de programación para realizar el ejercicio.
3. Recuerda que para que funcione correctamente debes modificar los puertos de salida, de forma que estén activos el A y el C. B deberá estar inactivo (Flecha roja)
4. Conecta el robot con el cable USB
5. Descarga el programa y comprueba si hace lo que esperabas. (Flecha naranja)
6. Pica nuevamente sobre el icono de los motores y modifícalo para que las ruedas den 4 vueltas. Para ello tendrás que modificar el número de rotaciones (Flecha negra)

GIRO DEL ROBOT

1. Selecciona el apartado 06. Girar
2. Sigue las indicaciones de la guía de programación para realizar el ejercicio.
3. Recuerda que para que funcione correctamente debes modificar los puertos de salida, de forma que estén activos el A y el C. B deberá estar inactivo (Flecha roja)
4. Conecta el robot con el cable USB
5. Descarga el programa y comprueba si hace lo que esperabas. (Flecha naranja)
6. Pica nuevamente sobre el icono de los motores y modifícalo para que las ruedas den 4 vueltas. Para ello tendrás que modificar el número de rotaciones (Flecha negra)

CAMBIAR DE SENTIDO EL ROBOT

1. Selecciona el apartado 07. Cambio de sentido
2. Sigue las indicaciones de la guía de programación para realizar el ejercicio.
3. Recuerda que para que funcione correctamente debes modificar los puertos de salida, de forma que estén activos el A y el C. B deberá estar inactivo (Flecha roja)
4. Conecta el robot con el cable USB
5. Descarga el programa y comprueba si hace lo que esperabas. (Flecha naranja)
6. Pica nuevamente sobre el icono de los motores y modifícalo para que las ruedas den 4 vueltas. Para ello tendrás que modificar el número de rotaciones (Flecha negra)

DESAFÍO

Consigue que el robot de una vuelta a una caja.