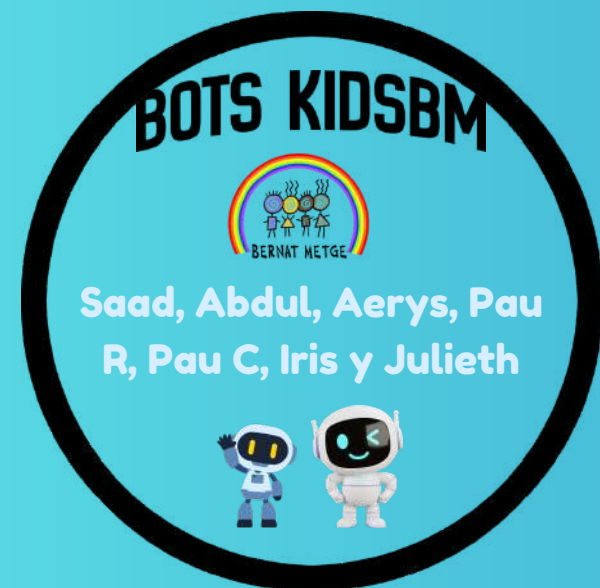


DISEÑO DEL ROBOT

BOTS KIDS BM

“Prime”



julieth

NUESTRA EXPERIENCIA

Es la primera vez que participamos en la First Lego League Challenge.

Este proyecto lo hemos realizado entre toda la clase de sexto de nuestro colegio.

Hemos vivido esta experiencia como algo muy especial, en lo que no solo hemos aprendido a programar las misiones de un robot, sino también a trabajar en equipo, ayudarnos unos a otros y a no competir entre nosotros, sino a colaborar para llegar más lejos juntos.



ESTRUCTURA DE NUESTRO ROBOT:“PRIME”

Hemos construido nuestro robot siguiendo las instrucciones del mecanismo de la base de conducción avanzada y sus herramientas de la web Lego Education Spike.

Hemos modificado las herramientas propuestas por la aplicación consiguiendo tener 2 palas (una delantera y otra trasera).

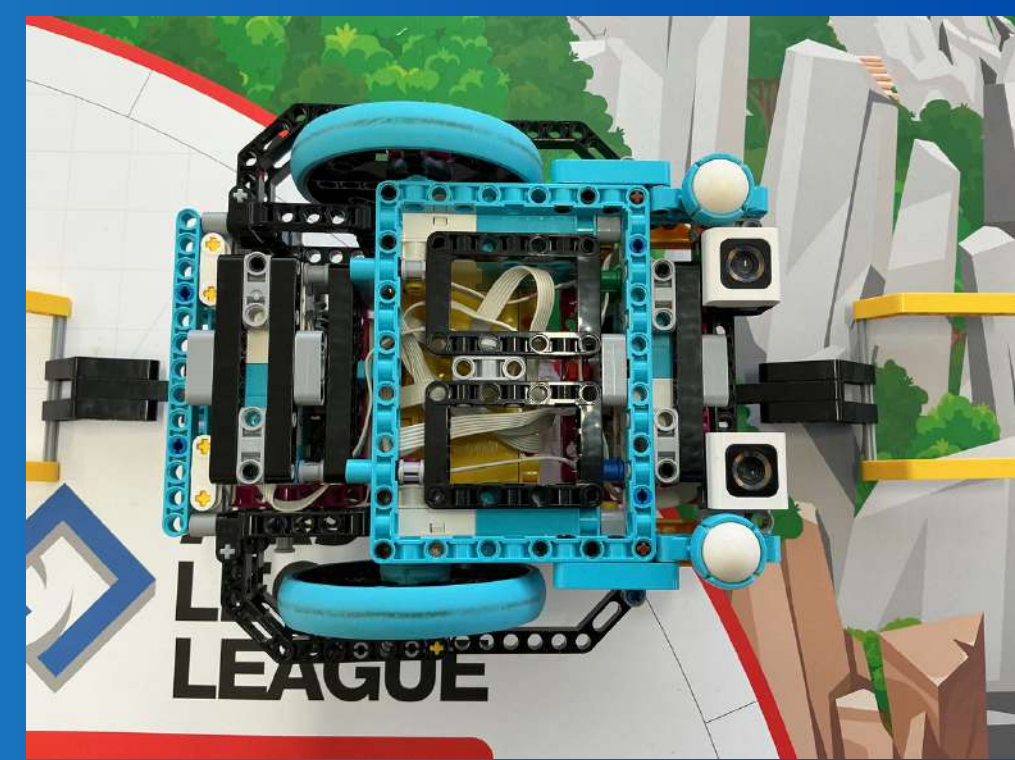


DESPLAZAMIENTO

Nuestro robot llamado "Prime" se desplaza con 2 motores, uno de ellos mueve la rueda derecha y el otro mueve la rueda izquierda.

Además de todo eso, nuestro robot "Prime" en la parte de abajo tiene dos bolas blancas que también son fundamentales para su movimiento.

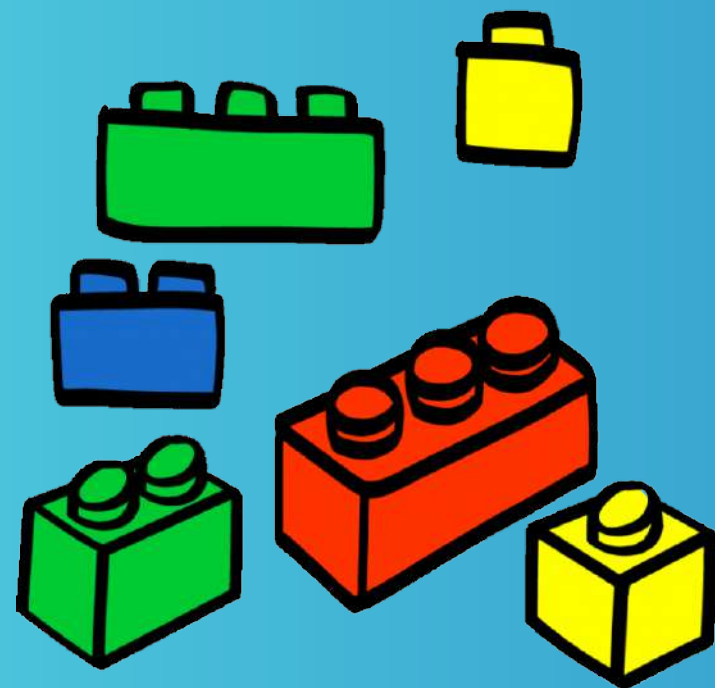
Finalmente hemos creado una base para cada área de lanzamiento con piezas de Lego. Así nos aseguraremos que el robot siempre sale de la misma posición.



ELEMENTOS MÓVILES

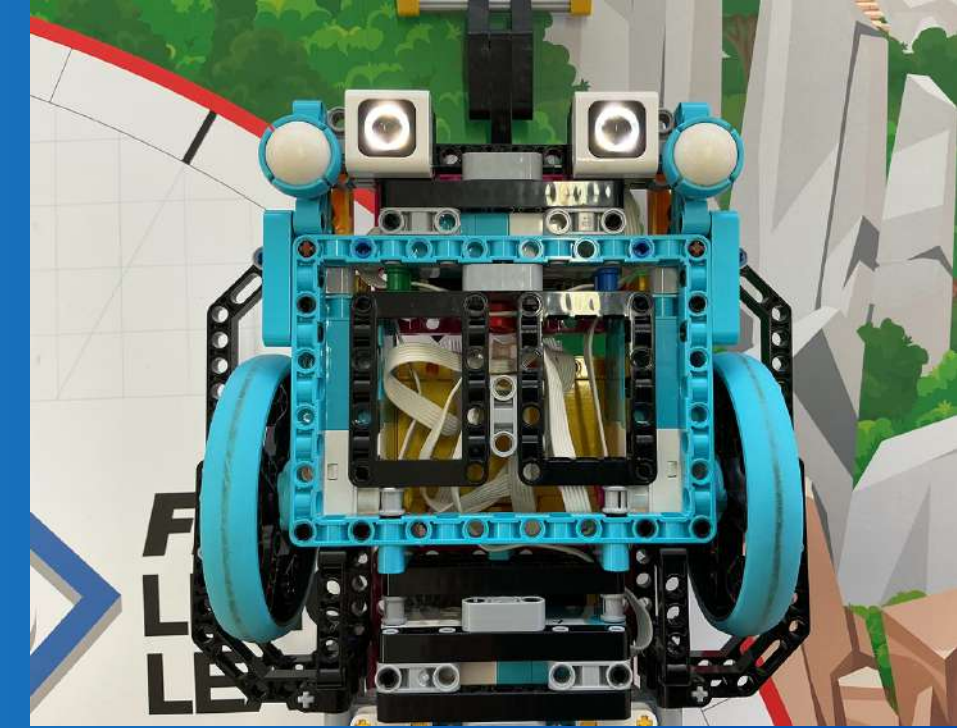
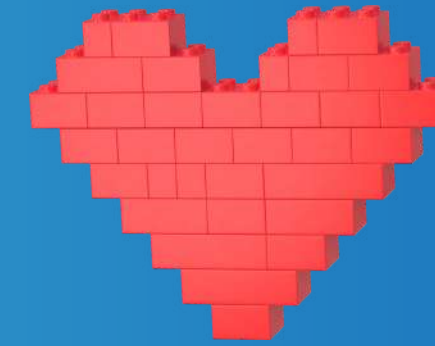
Nuestro robot tiene 2 motores medianos. Estos sirven para mover la pala delantera y trasera.

Las palas sirven para empujar construcciones, trasladar cosas, levantar y bajar mecanismos de las misiones.





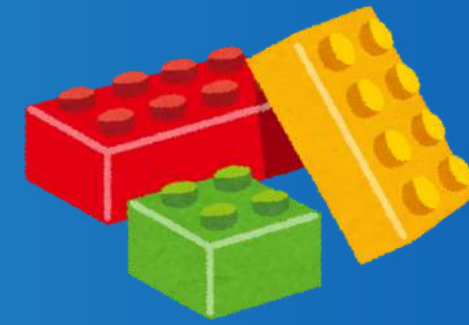
SENSORES DE ROBOT



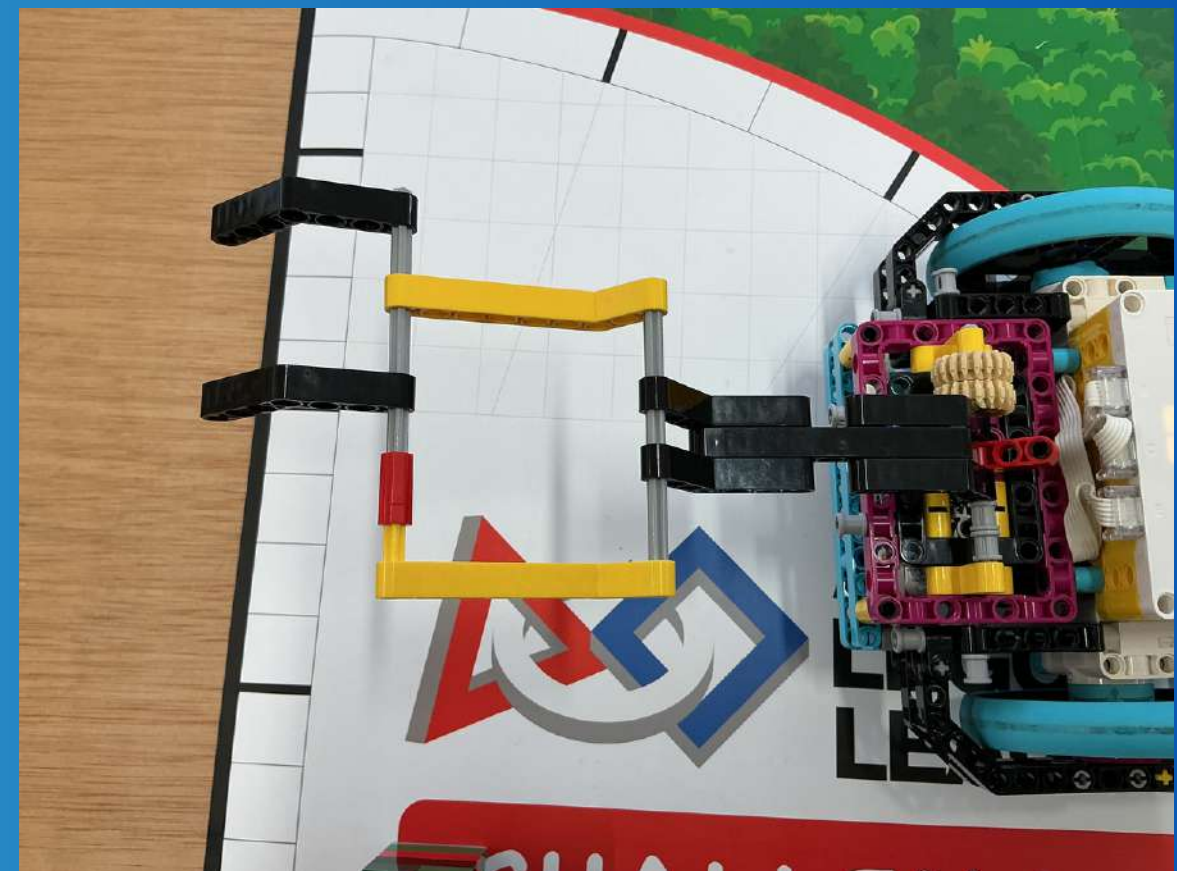
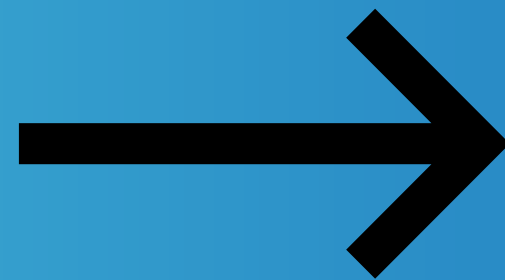
Nuestro robot tiene 2 sensores de color en la parte inferior.

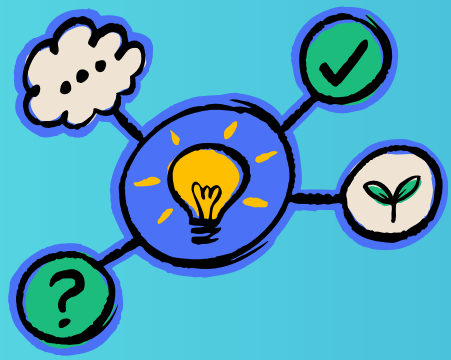
Los sensores sirven para detectar los colores de la mesa de juego y así poder realizar las programaciones de forma más exacta .

ACCESORIOS



Durante la partida solo cambiamos una pieza de nuestro robot. En la tirada 8 cambiamos una pieza de la pala delantera para poder realizar la misión del barco que se llama Operación de salvamento.



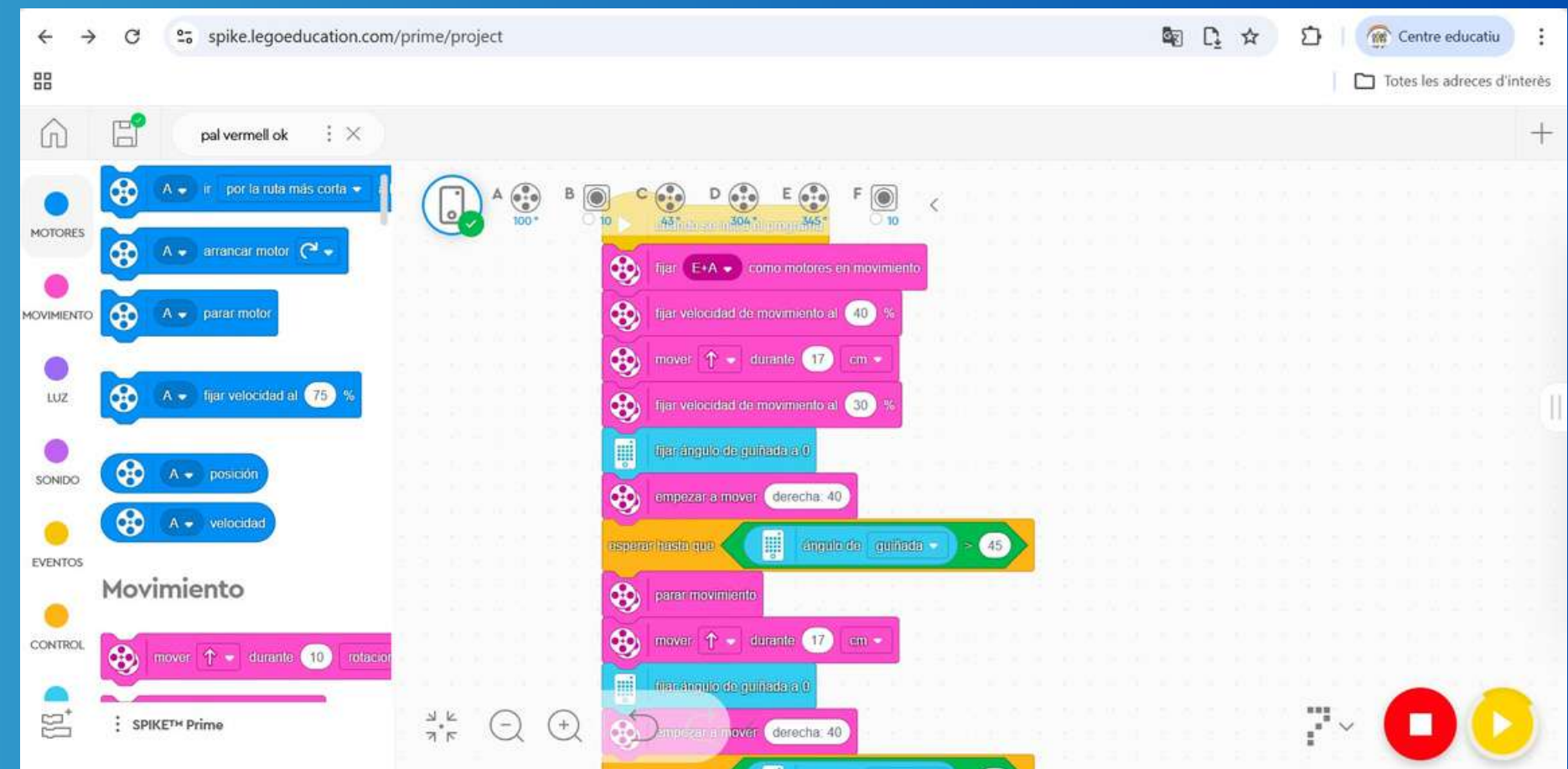


PROGRAMACIÓN

Hemos realizado la programación desde la web de Lego education Spike en un chromebook.

Hemos realizado la programación de las misiones entre todos los niños y niñas de la clase.

Todas las programaciones las hemos hecho probando posibles bloques de programación y cambiando alguna cosa si hacía falta “ensayo-error”



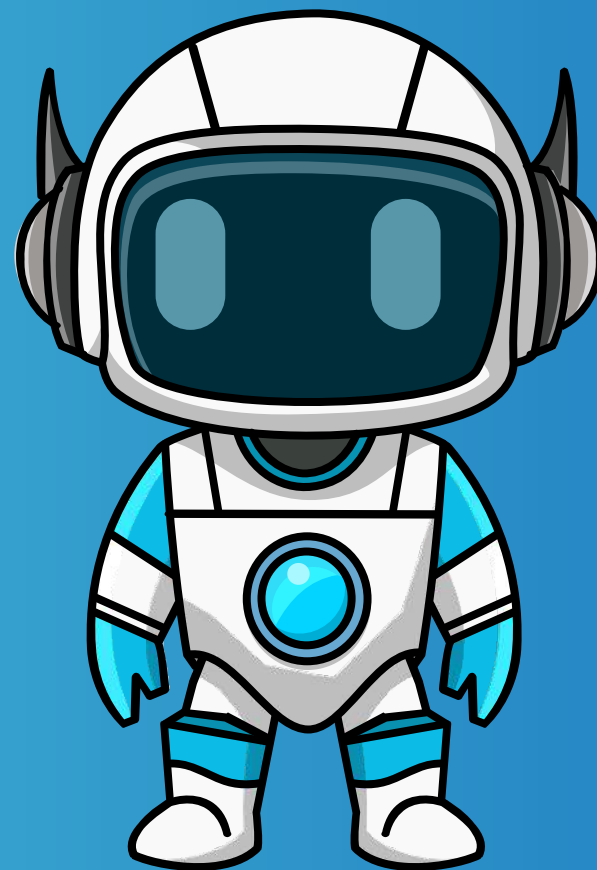
BAILE DEL ROBOT

TIRADA 1:

El robot hace dos misiones: ¿Quién vivía aquí? y la Forja.

TIRADA 2:

El robot hace la misión: Inclina la balanza



paur

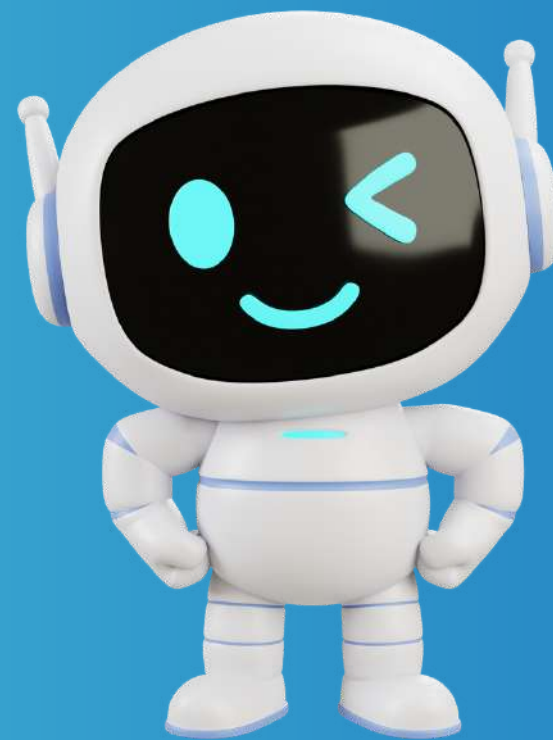
BAILE DEL ROBOT

TIRADA 3:

El robot hace la mision: ¿Qué se vende?

TIRADA 4:

El robot cambia de base.



BAILE DEL ROBOT

TIRADA 5:

El robot hace la misión: Reconstrucción de la estatua.

TIRADA 6:

El robot hace la misión: Explorador de minas.



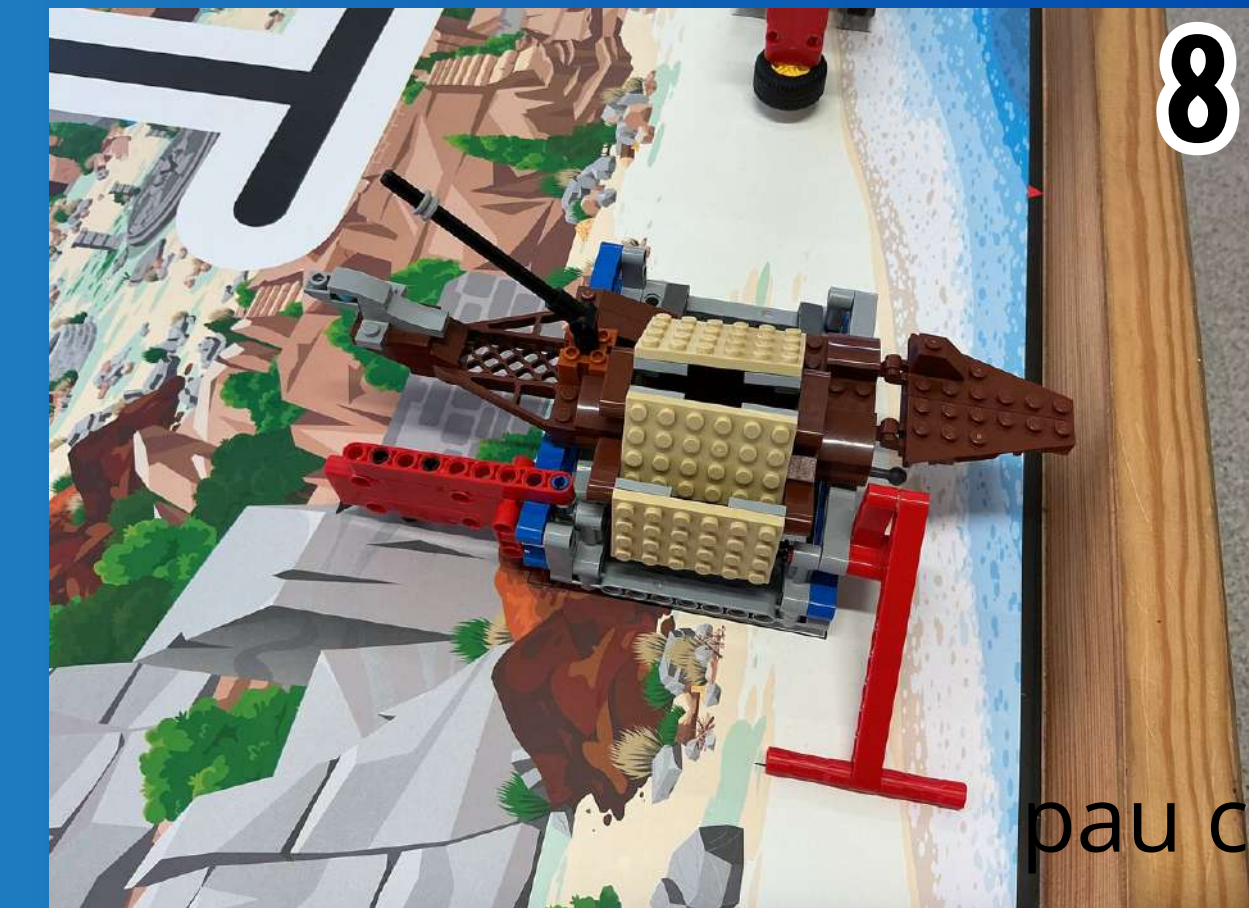
BAILE DEL ROBOT

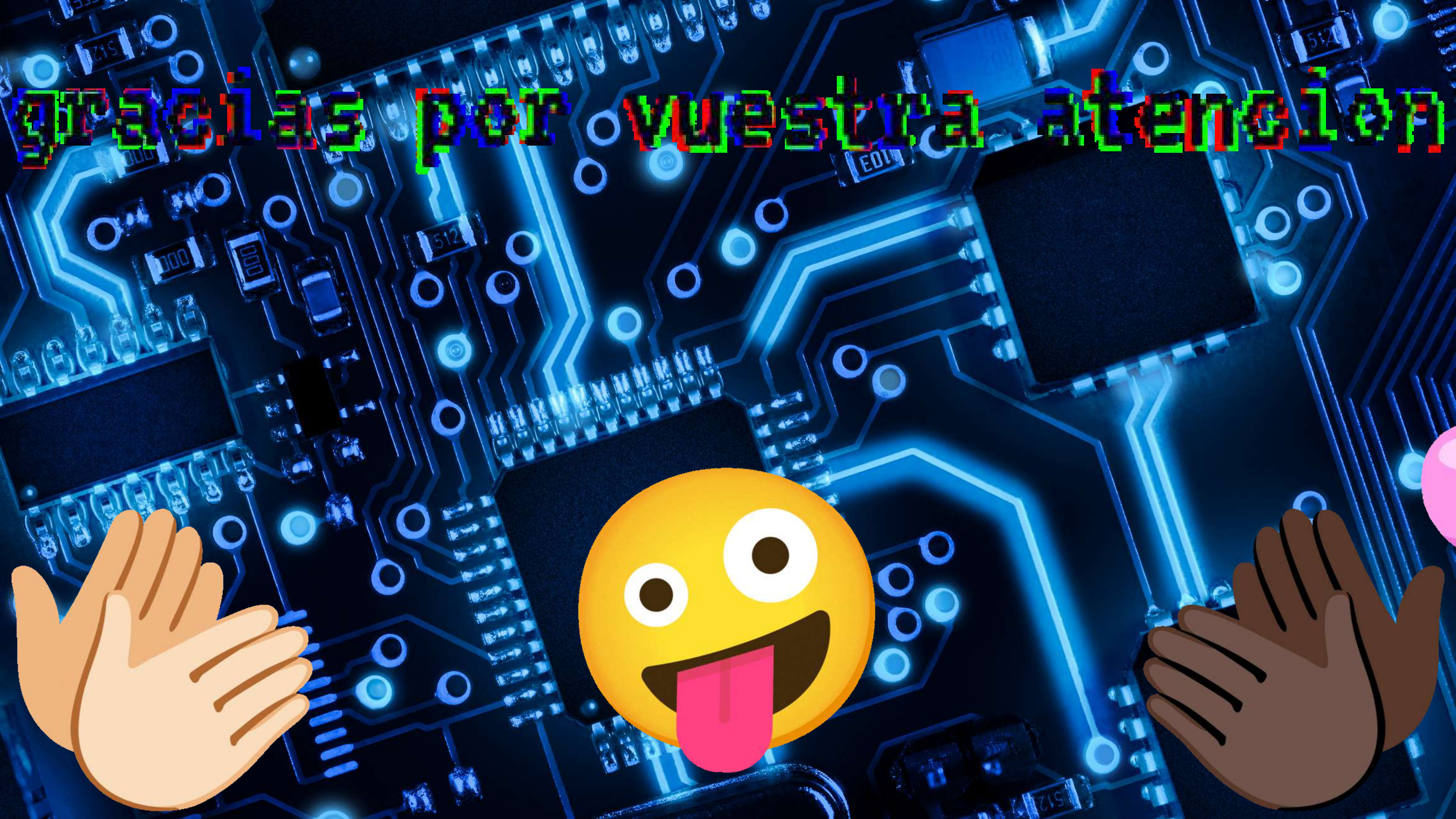
TIRADA 7:

El robot hace dos misiones: Cepillado superficial y Rebelar el mapa.

TIRADA 8:

El robot hace la misión: Operación de salvamento.





gracias por vuestra atención