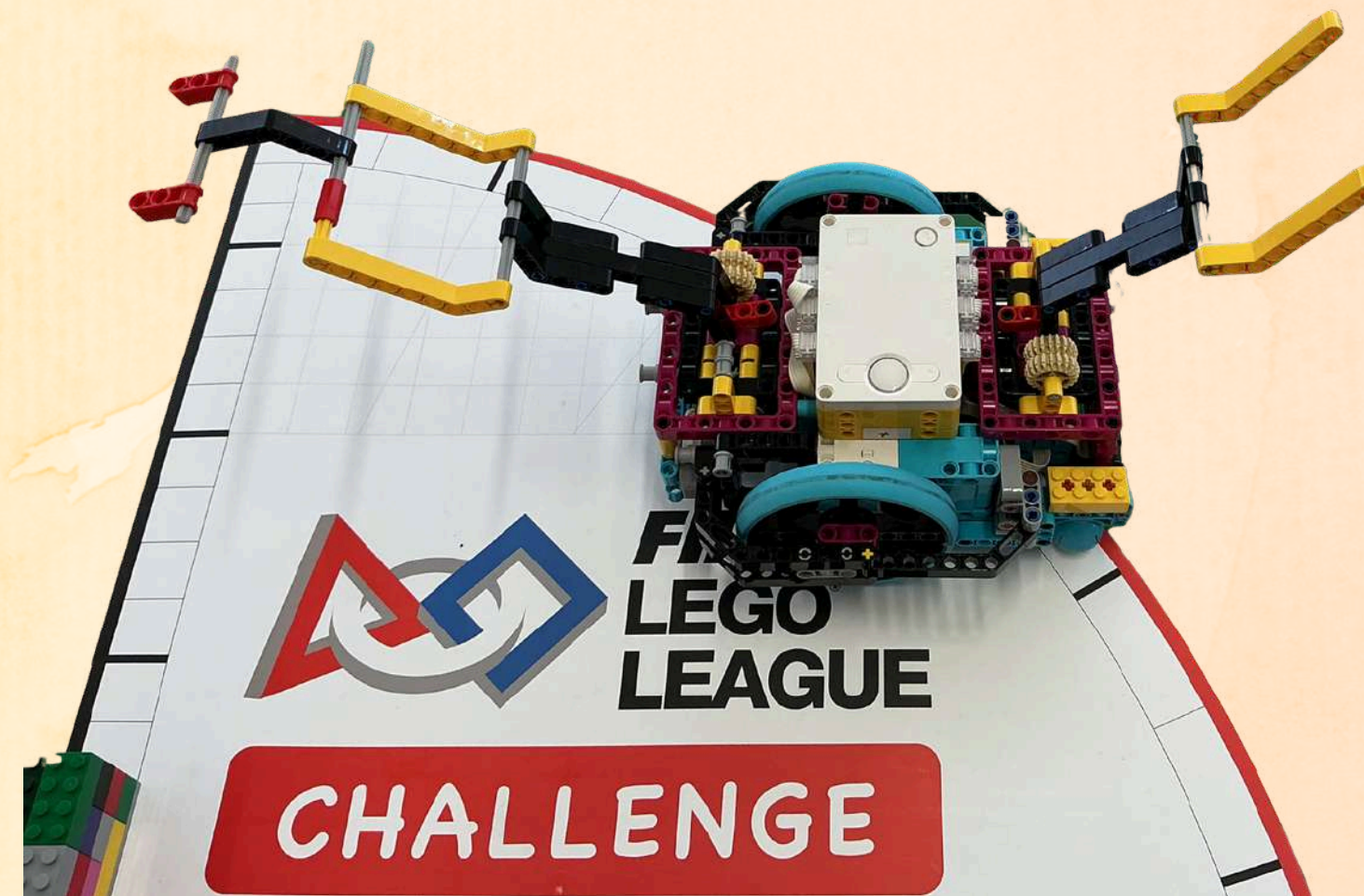
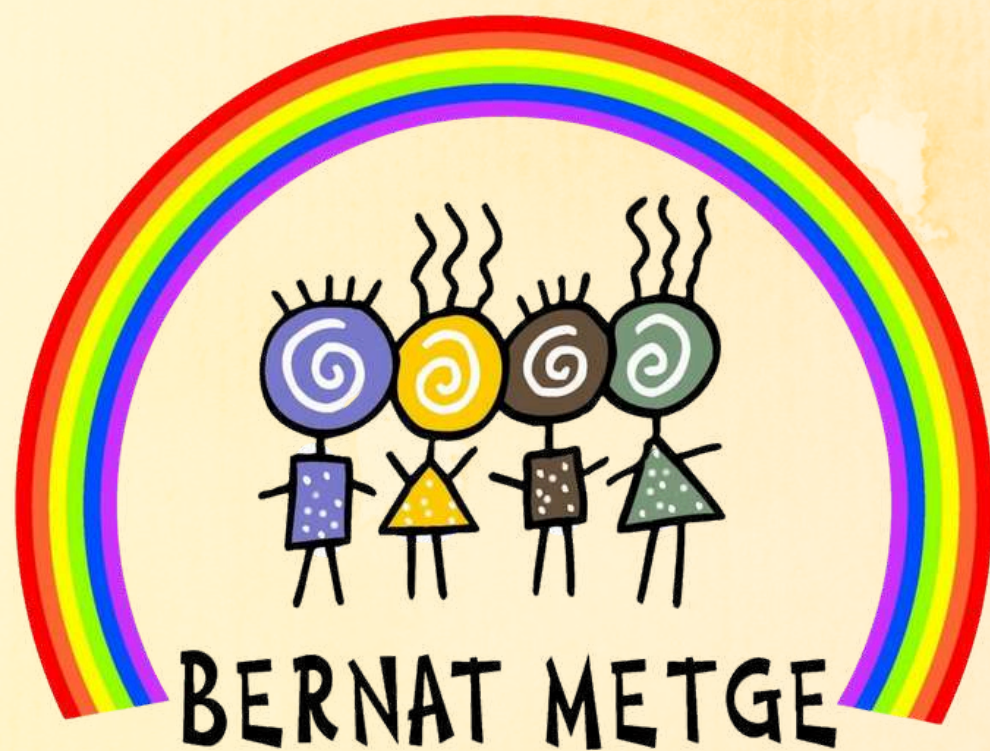


DISEÑO DEL ROBOT

Dídac

CHUPI BOTS BM

“MINIBOT”



NUESTRA EXPERIENCIA

Dídac

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

Este proyecto lo hemos realizado entre un grupo de niños y niñas de la clase de sexto.

Para nosotros, esta actividad ha sido una vivencia muy formativa. No solo nos permitió aprender a diseñar y programar las tareas de un robot, sino que también nos enseñó la importancia de la cooperación, el compañerismo y el apoyo entre todos. En lugar de centrarnos en competir, comprendimos que trabajar de manera conjunta nos ayuda a alcanzar metas más ambiciosas.



ESTRUCTURA DE NUESTRO ROBOT: “MINIBOT”

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



Samuel

➡ DESPLAZAMIENTO

Nuestro robot llamado "Minibot" 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 "Minibot" 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.



Samuel

ELEMENTOS MÓVILES

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

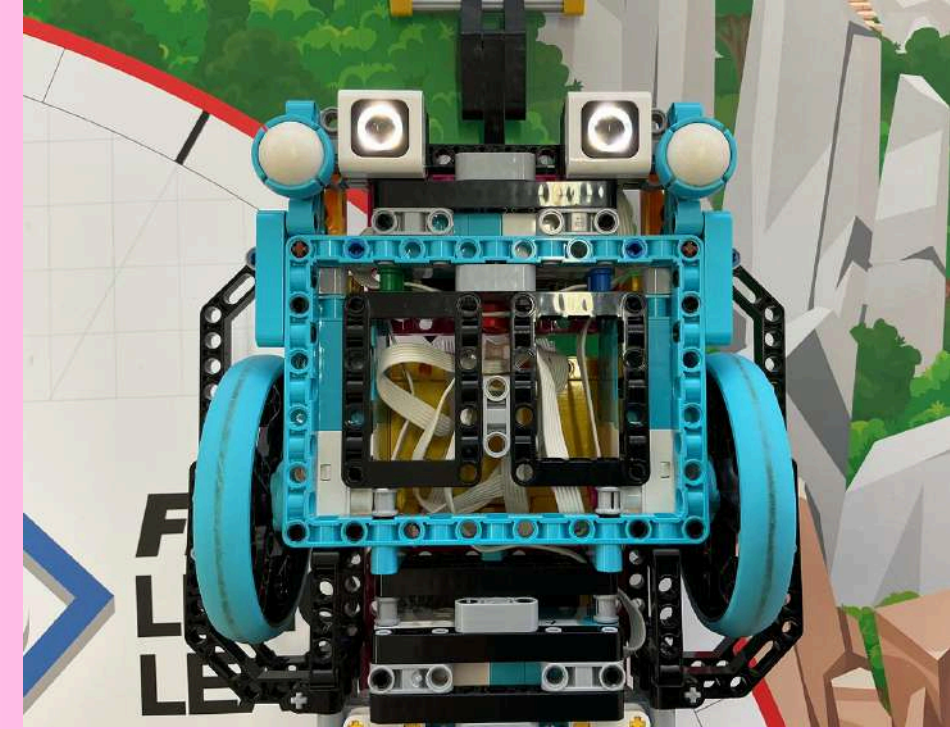
Las palas sirven para empujar construcciones, trasladar cosas, levantar y bajar mecanismos de las misiones.

Laia G.





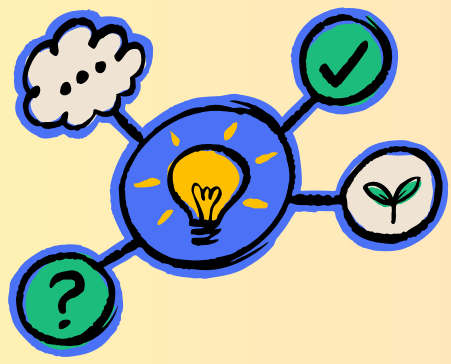
SENSORES DE ROBOT



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 .

Gisela

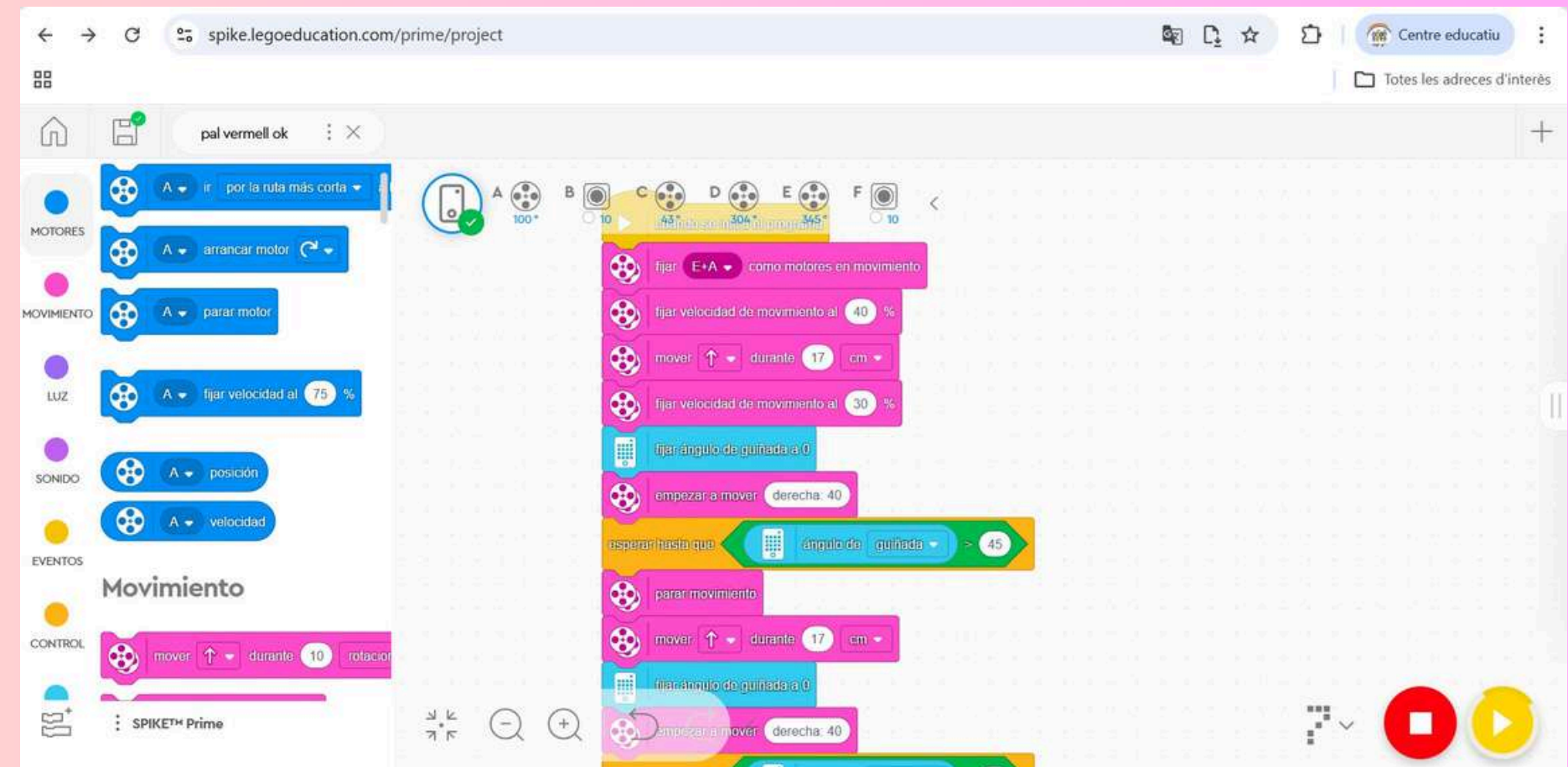


PROGRAMACIÓN

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”



Biel

BAILE DEL ROBOT

TIRADA 1:

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

TIRADA 2:

El robot hace la misión: Inclina la balanza



Yassine



BAILE DEL ROBOT

TIRADA 3:

El robot hace la mision: ¿Qué se vende?

TIRADA 4:

El robot andará a la otra punta del tablero.



Yassine



BAILE DEL ROBOT

TIRADA 5:

El robot hace la misión: Reconstrucción de la estatua.

TIRADA 6:

El robot hace la misión: Explorador de minas.



Biel



BAILE DEL ROBOT

TIRADA 7:

El robot hace dos misiones:

Cepillado superficial y Rebelar el mapa.

TIRADA 8:

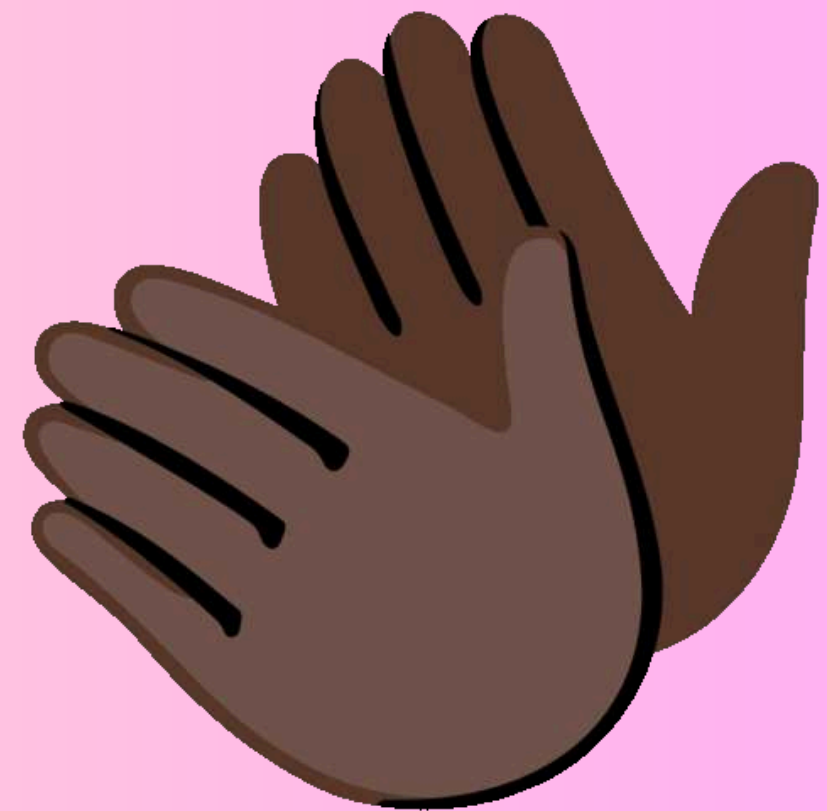
El robot hace la misión: Operación de salvamento.



Biel



Muchas gracias por vuestra atención!



Biel