CORAL REEF CLEAN UP PROJECT

VALUE

POR:
- EMILIO MUCIÑO
- RENÉ
- ARI LIAM MORALES BALDERAS

dQUIÉNES SOMOSP

Value es una fundación dedicada a la concientizacion sobre animales marinos que necesitan apoyo. Queremos ayudarlos y darles una vida digna mediante la preservación de su hábitat.





NUESTRO PROPÓSITO

Nosotros organizamos ésta fundación con tal de recaudar fondos para poder fabricar nuestro primer robot de impacto ambiental positivo.

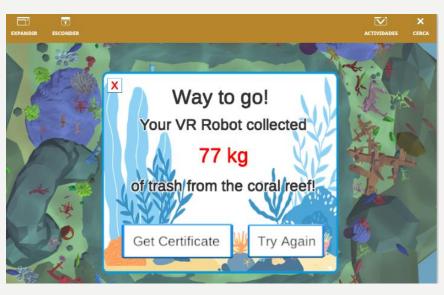
¿CÓMO FUNCIONA NUESTRO ROBOT?

El robot está programado en el lenguaje python. Construimos y diseñamos el mejor Código para que nuestro robot recoja la mayor cantidad de basura antes de que se le agote su batería solar



NUESTRO CÓDIGO

```
Description: VEXCODE VK PYTHON Project
28
      from vexcode import *
30
31
      no obstacle = False
32
33
34
      def main():
35
          global no_obstacle
36
37
          drivetrain.set_drive_velocity(100, PERCENT)
38
          drivetrain.set turn velocity(100, PERCENT)
39
          wait(100, SECONDS)
40
41
          while True:
              while not down eye.detect(BLUE):
42
43
                  if distance.found_object():
44
                      drivetrain.set_rotation(0, DEGREES)
45
                      drivetrain.drive(FORWARD)
46
                  else:
47
                      drivetrain.turn(RIGHT)
                      if drivetrain.rotation(DEGREES) > 720:
48
49
                          no obstacle = True
50
                          drivetrain.stop()
51
                          stop_project()
52
                  wait(5, MSEC)
53
54
              drivetrain.drive_for(FORWARD, 100, MM)
              drivetrain.drive_for(REVERSE, 150, MM)
55
              drivetrain.turn_for(RIGHT, random.randint(60, 100), DEGREES)
56
57
              wait(5, MSEC)
58
59
60
61
62
63
64
      # VR threads - Do not delete
      vr_thread(main)
67
```





NUESTRAS EXPECTATIVAS

Esperamos contribuir a la preservación de los océanos y la vida marina, al mismo tiempo que fomentamos la responsabilidad ambiental.

