**Práctica 2**

**Título: Introducción a los motores**

En esta práctica aprenderás a utilizar los motores del robot Lego EV3

Guarda cada uno de los ejercicios, los cuales enviaras al finalizar la práctica al correo: [emlopez@up.edu.mx](mailto:emlopez@up.edu.mx)

En el asunto escribe: Práctica 2

Dentro del correo escribe los nombres de los integrantes del equipo

**Construye el modelo que se muestra a continuación**

|  |
| --- |
| **(1)** |
| **(2)** |
| **(3)** |
| **(4)** |
| **(5)** |
| **(6)** |
| **(7)** |
| (8) |
| **(9)** |

**Ejercicios Práctica 2**

**Ejercicio 1.** Construye un diagrama que haga girar al motor 2 vueltas. Modifica el diagrama para que el motor gire 1.5 vueltas.

**Ejercicio 2**. Construye un diagrama para que el motor se encienda 5 segundos con un nivel de potencia 30.Modifica el programa para que el motor gire en sentido inverso.

**Ejercicio 3**. Construye un diagrama para que el motor gire 90° con un nivel de potencia 40.Modifica el programa para que el motor gire en sentido inverso.

**Ejercicio 4**. Construye un diagrama para que el motor inicie a girar después de que se pulse el sensor táctil.Modifica el programa para que el motor comience a girar y se detenga una vez que se presione el sensor táctil.

**Ejercicio 5**. Construye un diagrama para que el motor inicie a girar después de sensor de color detecte el color verde y que se detenga hasta que detecte el color rojo.

**Ejercicio 6**. Construye un diagrama para que el motor gire si la distancia del sensor ultrasónico es mayor a 10cm y se detenga si la distancia de dicho sensor es menor a 10cm.