

## 1.5.4 Conexiones del bloque

El **bloque EV3** es el cerebro del robot ya que ejecuta los programas y controla el resto de componentes electrónicos. Estos elementos se conectan al bloque en los puertos situados en su parte delantera y trasera utilizando los **cables conectores negros planos**.

El brick EV3 dispone de 4 **puertos de entrada** numerados del 1 al 4 donde se conectan los **sensores**.



Si el bloque está conectado al ordenador, el software EV3 detecta automáticamente qué tipo de sensor está conectado a cada puerto. Sin embargo si el bloque no está conectado, el software EV3 asignará por defecto cada tipo de sensor a un puerto concreto:

- Puerto 1: Sensor táctil.
- Puerto 2: Girosensor/Sensor de temperatura.
- Puerto 3: Sensor de color
- Puerto 4: Sensor ultrasónico/Sensor infrarrojo.

En el extremo opuesto del bloque EV3 se ofrecen los 4 **puertos de salida** etiquetados como A, B, C y D donde se conectan los **motores**.



Si el bloque está conectado al ordenador, el software EV3 detecta automáticamente qué tipo de motor está conectado a cada puerto. Sin embargo si el bloque no está conectado, el software EV3 asignará por defecto cada tipo de motor a un puerto concreto:

- Puerto A: Motor mediano.
- Puertos B y C: Dos motores grandes.
- Puerto D: Motor grande.