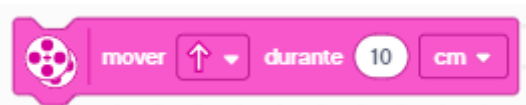




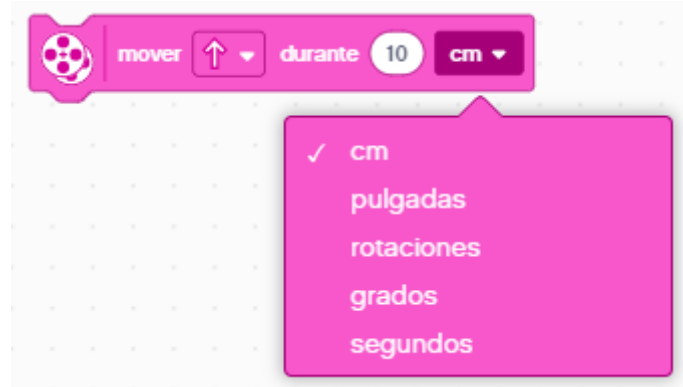
El grupo movimiento, nos permite sincronizar dos motores para facilitar la conducción del robot.



Nos permite mover un par de motores sincronizados.



Permite avanzar, retroceder, girar a izquierda y derecha.



Podemos trabajar con cm, pulgadas, rotaciones, grados y segundos.



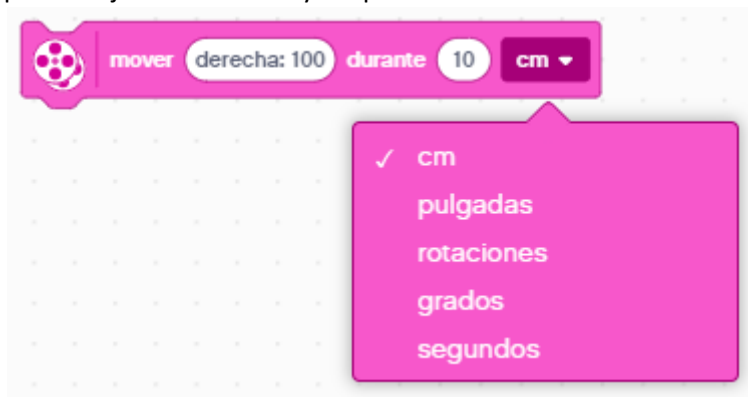
Nos permite hacer las funciones de un volante.



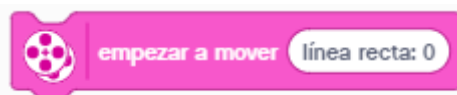
Según giremos el volante este hará el giro.



El giro de 100 o -100 es una rotación sobre el eje del robot, es decir que durante el giro este no se desplaza, en porcentajes inferiores hay desplazamiento.



Los valores pueden ser cm, pulgadas, rotaciones, grados y segundos.



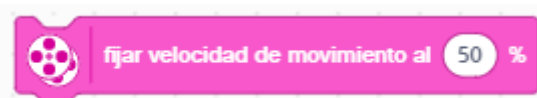
A partir de este bloque podemos cambiar la dirección de nuestro robot.



Su valor puede estar desde -100 hasta 100.



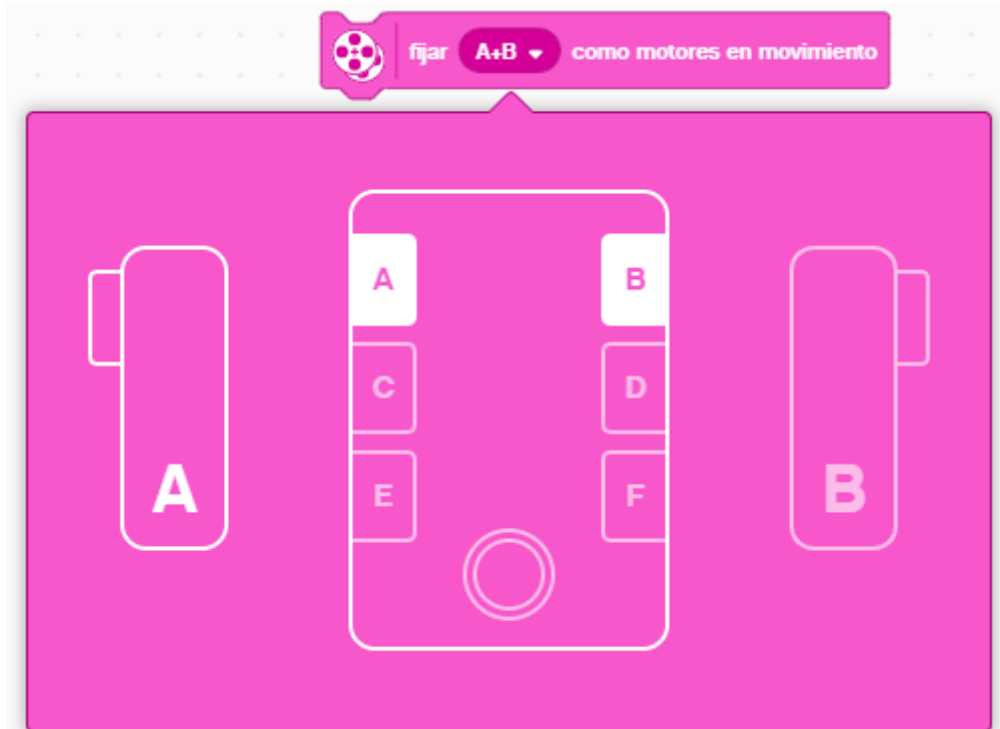
Podemos para el movimiento de los dos motores.



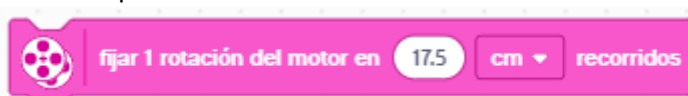
Decirle a que potencia queremos que vayan los motores, sus valores pueden ser desde 0 hasta 100%.



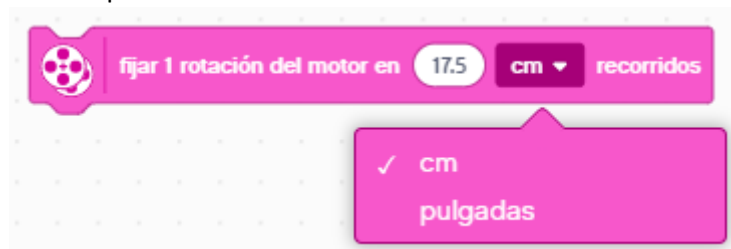
Nos permite decirle que motores vamos a sincronizar.



Tenemos que definir un puerto para el motor que se encuentra a la izquierda y otro puerto para el motor que se encuentra a la derecha.



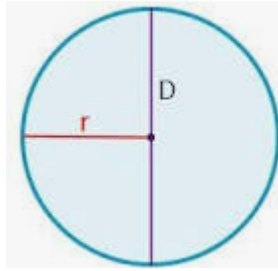
Nos permite definir el diámetro de la rueda, esta puede ser en centímetros y pulgadas, de este modo nos podremos desplazar a ciertas distancias con un control más exacto.



Podemos asignarle el valor de cm o pulgadas.

¿Cómo podemos calcular dicha rotación.

Hay dos fórmulas, si partimos del radio o del diámetro.



### Fórmulas para calcular el perímetro de una circunferencia

1. Multiplicando PI ( $\pi$ ) por el diámetro (d):  $P = \pi \times d$ .
2. Multiplicando dos veces PI ( $\pi$ ) por el radio (r):  $P = 2\pi \times r$ .