



Nombre del estudiante: Héctor Ramírez Bonilla

Asignación: Robotics #5

notas:

Playground: Rastreador de Formas

Nombre del Proyecto: Robotics 5

Tipo de proyecto: Bloques

Date: Fri Mar 10 2023

Playground Screenshot Not Found

cuando empieza

establecer velocidad de conducción a 30 %

establecer velocidad de vuelta a 30 %

mover pluma hacia abajo

definir A

conducir adelante a 500 mm ▶

dar vuelta derecha a 125 grados ▶

conducir adelante a 700 mm ▶

dar vuelta derecha a 135 grados ▶

conducir adelante a 500 mm ▶

dar vuelta derecha a 90 grados ▶

definir B

repetir 3

conducir adelante a 500 mm ▶

dar vuelta derecha a 120 grados ▶

definir C

conducir adelante a 400 mm ▶

dar vuelta derecha a 150 grados ▶

conducir adelante a 700 mm ▶

dar vuelta derecha a 150 grados ▶

conducir adelante a 400 mm ▶

dar vuelta derecha a 60 grados ▶

definir D

repetir 5

conducir adelante a 350 mm ▶

dar vuelta derecha a 72 grados ▶

definir E

repetir 6

conducir adelante a 300 mm ▶

dar vuelta derecha a 80 grados ▶

definir F

repetir 8

conducir adelante a 240 mm ▶

dar vuelta derecha ▶

definir G

repetir 4

conducir adelante a 190 mm ▶

dar vuelta derecha a 90 grados ▶

conducir adelante a 190 mm ▶

dar vuelta izquierda a 90 grados ▶

conducir adelante a 190 mm ▶

dar vuelta derecha a 90 grados ▶

definir H

repetir 2

conducir adelante a 200 mm ▶

dar vuelta derecha a 120 grados ▶

conducir adelante a 700 mm ▶

dar vuelta derecha a 50 grados ▶

definir I

conducir adelante a 545 mm ▶

dar vuelta derecha a 135 grados ▶

conducir adelante a 760 mm ▶

dar vuelta izquierda a 135 grados ▶

conducir adelante a 500 mm ▶

dar vuelta izquierda a 135 grados ▶

conducir adelante a 750 mm ▶

dar vuelta derecha a 140 grados ▶

cuando empieza

establecer velocidad de conducción a 30 %

establecer velocidad de vuelta a 30 %

mover pluma hacia abajo

definir

A

conducir

adelante

a

500

mm



dar vuelta

derecha

a

125

grados



conducir

adelante

a

700

mm



dar vuelta

derecha

a

135

grados



conducir

adelante

a

500

mm



dar vuelta

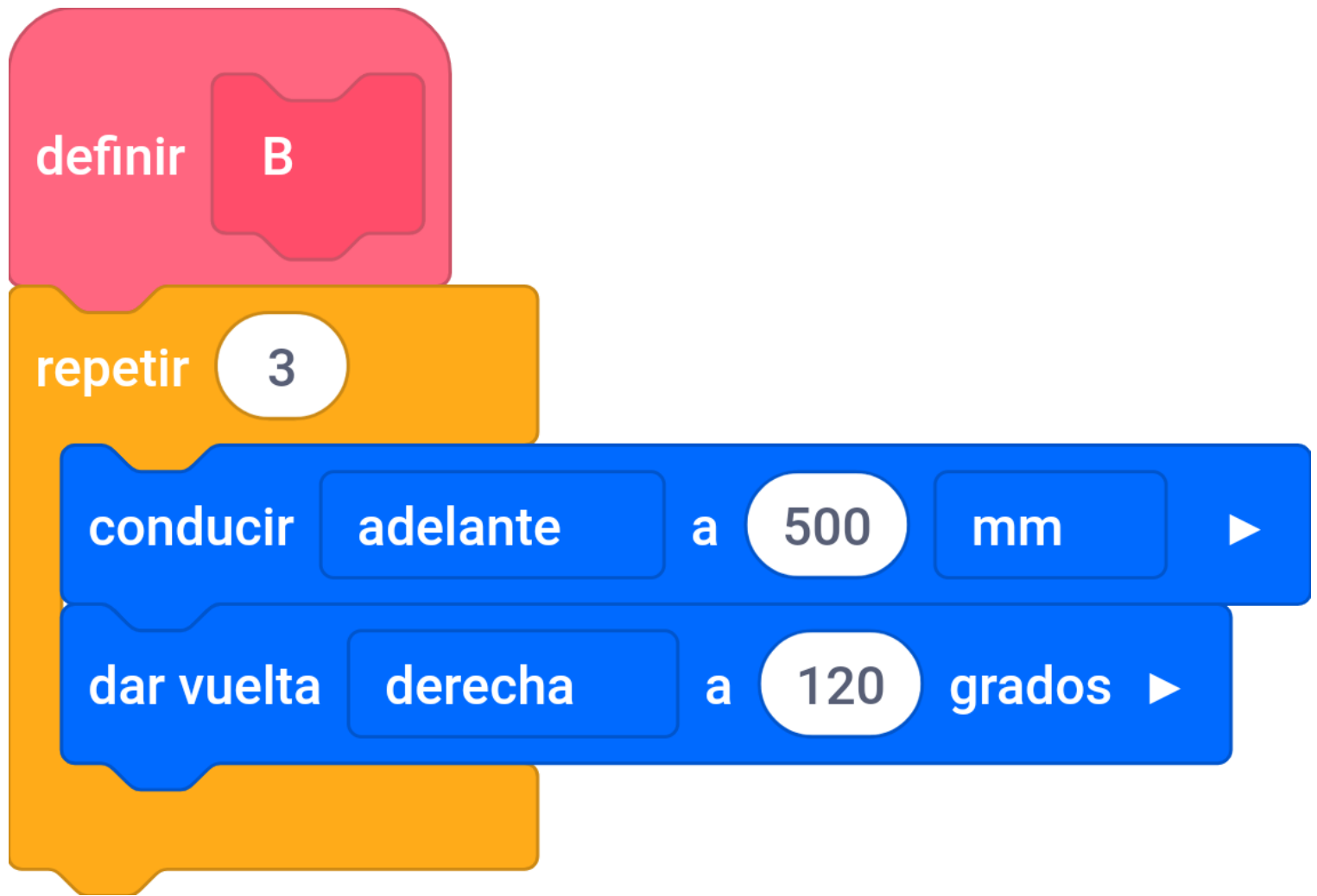
derecha

a

90

grados





definir

C

conducir

adelante

a

400

mm



dar vuelta

derecha

a

150

grados



conducir

adelante

a

700

mm



dar vuelta

derecha

a

150

grados



conducir

adelante

a

400

mm



dar vuelta

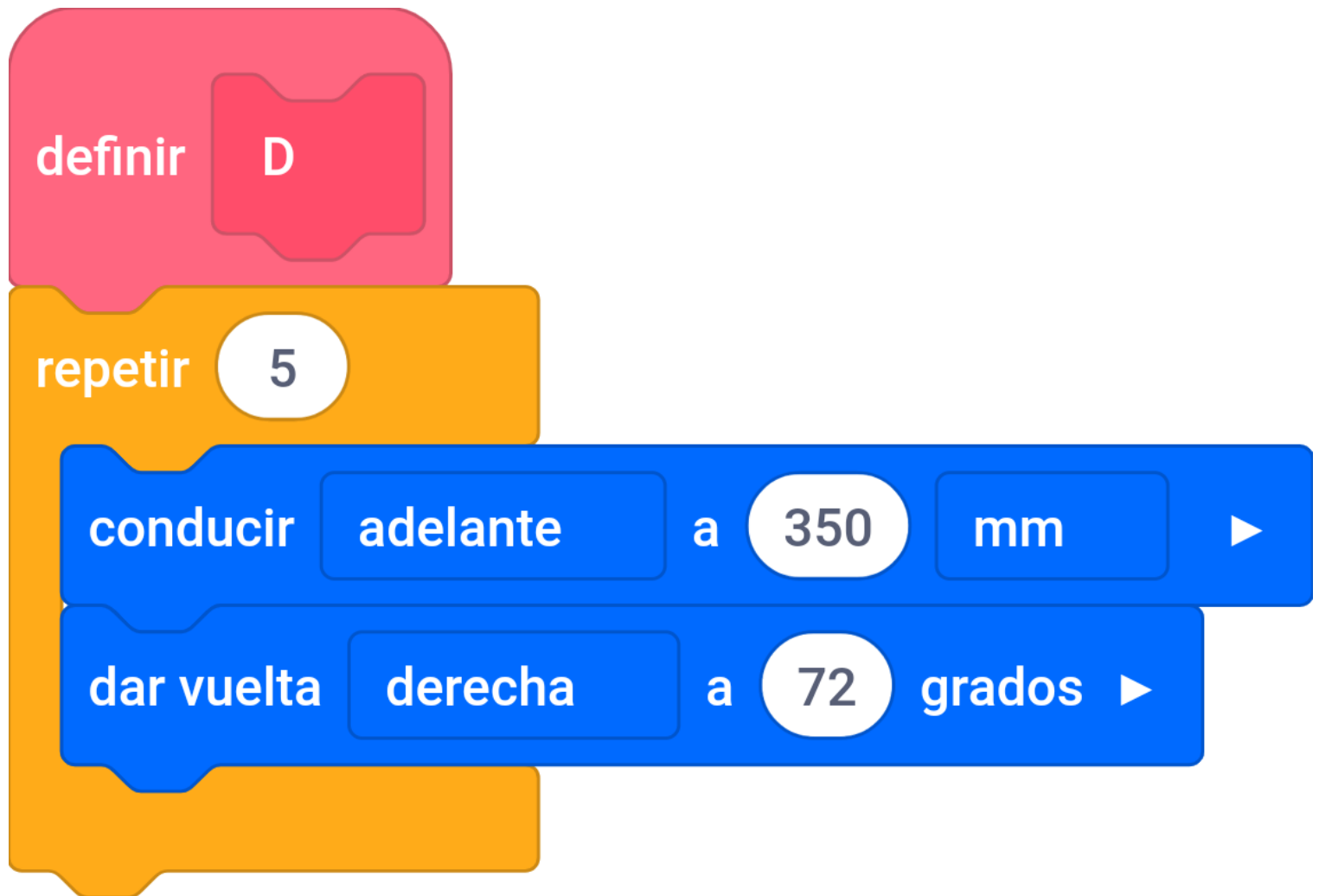
derecha

a

60

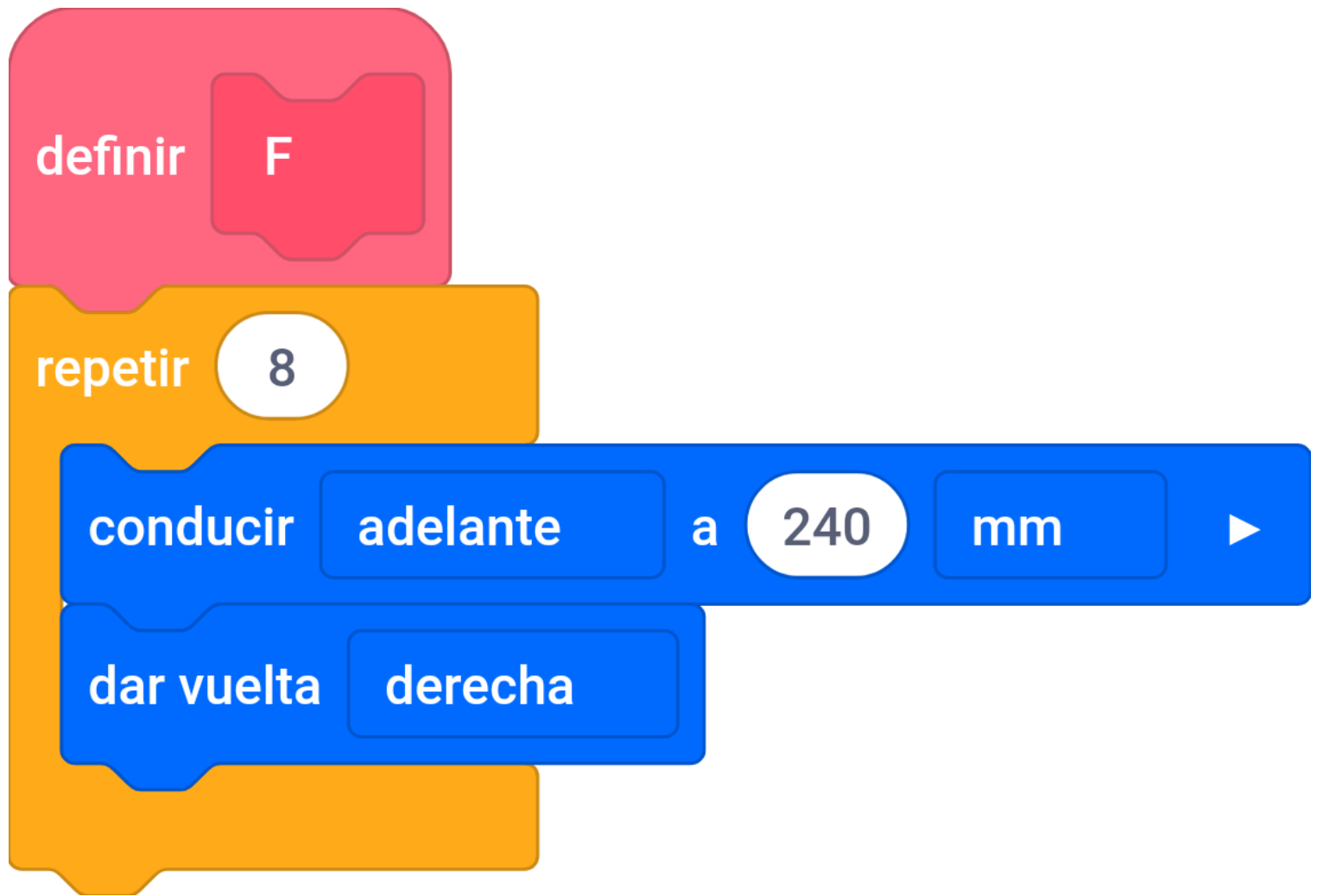
grados











definir

G

repetir

4

conducir

adelante

a

190

mm



dar vuelta

derecha

a

90

grados



conducir

adelante

a

190

mm



dar vuelta

izquierda

a

90

grados



conducir

adelante

a

190

mm



dar vuelta

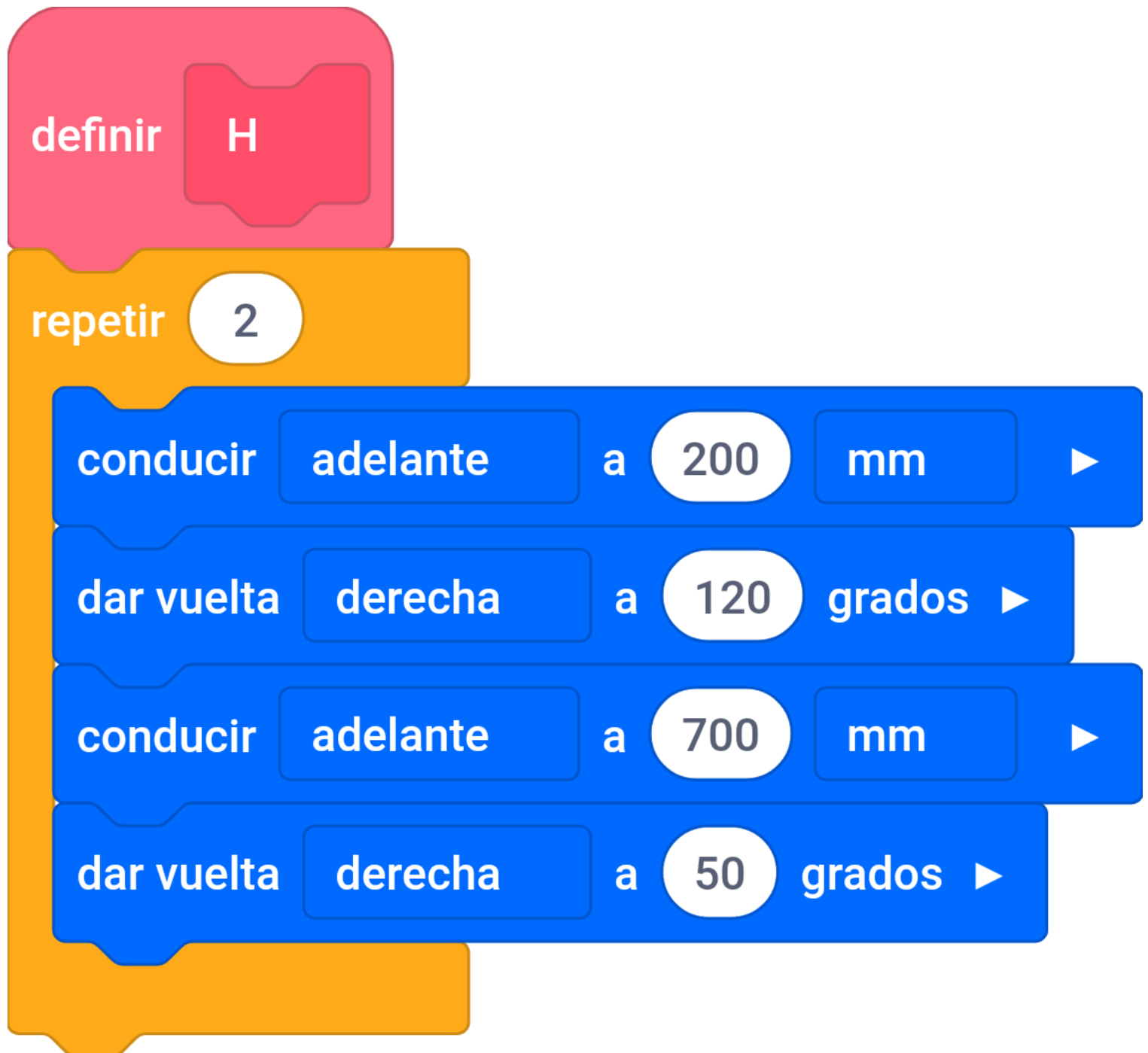
derecha

a

90

grados





definir

I

conducir

adelante

a

545

mm



dar vuelta

derecha

a

135

grados



conducir

adelante

a

760

mm



dar vuelta

izquierda

a

135

grados



conducir

adelante

a

500

mm



dar vuelta

izquierda

a

135

grados



conducir

adelante

a

750

mm



dar vuelta

derecha

a

140

grados

