## Presentación diseño del robot

**(Sergio)** Ahora vamos a presentaros el Diseño del Robot. El nombre de nuestro robot es Super Antoñito, le hemos puesto ese nombre porque es una broma que tenemos desde el principio.

## 1. Diseño mecánico

**(Erik)** Hablemos un poco de su diseño, tiene un diseño compacto y fuerte, compuesto por 2 motores medianos para los accesorios, 2 motores grandes encargados del movimiento de las ruedas y 2 sensores de color.

(Angel) Una de las partes más importante y que más nos gusta es su sistema de accesorios, gracias a este juego de engranajes nos permite montar y desmontar cualquier accesorio de una forma rápida y fácil.

(Mario) Este robot es fácil de reparar y modificar y bastante sencillo crear un nuevo accesorio para él.

## 2. Programación

(**Sergio**) Hablando de la programación tenemos 6 programas diferentes para las distintas misiones que realiza nuestro robot en ella.

(Álvaro) Hacemos uso de los bloques de movimiento de mover tanque, normalmente en grados para el desplazamiento de nuestro robot sobre la mesa.

(Javi) La misión que más nos ha costado ha sido unir en una sola la mision 1 retirada de tubería con la 10 reemplazo de tubería.

## 3. Estrategias para las misiones

(Rubén )Ahora vamos a hablar un poco sobre los distintos accesorios que usamos para las misiones y la estrategia que seguimos en cada una.

(Paula) Misión Fuente: Usamos este accesorio, colocando un agua grande aquí, cuando el robot toca la fuente el accesorio actúa como de balanza y deja caer el agua sobre la fuente.

(**Erik**) Misión Retirada de tubería: Este accesorio nos permite agarrar la tubería amarilla subiendo para arriba.

(Angel) Misión reemplazo de tubería: Con este accesorio podemos llevar y luego dejar caer en el lugar de la tubería.

(Mario) Misión filtro: Usamos un accesorio encargado de empujar y luego subir para no obstaculizar el curso del robot.

**(Sergio)** Misión tripode y tratamiento de agua: Gracias a la reutilización de este accesorio conseguimos activar el inodoro.

(Álvaro) Misión Flujo: Gracias a este acople podemos empujar la manivela para completar la misión cooperativa.

**(Paula)** Esta a sido nuestra presentación para el diseño del robot, esperamos que os haya parecido interesante. Muchas gracias.