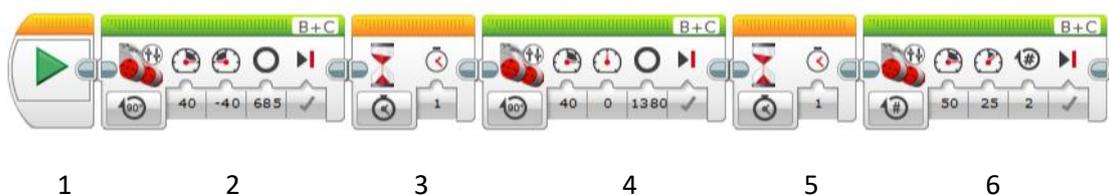


## Parte 2 Aspectos básicos

### Movimiento de tanque

En este capítulo vamos a trabajar con el movimiento de tanque, podemos dar potencia a los motores individualmente, cosa que en el capítulo anterior no era así. Al dar potencia a un motor que al otro conseguimos que este pueda girar a la derecha o izquierda, además de rotar sobre sí mismo.

Vamos a crear un nuevo proyecto para escribir estos bloques.



Nº. Bloque	Definición
1	El bloque donde se inicia la ejecución del programa
2	Definimos los motores conectados en los puertos B y C para el sistema de conducción, Definimos a grados, al primer motor le damos una potencia de 40 y al segundo motor una potencia de -40, esto hará que el robot realice una rotación sobre si mismo durante 685 grados y parada del motor.
3	El programa se detiene por un segundo.
4	Definimos a los motores conectados en los puertos B y C para el sistema de conducción, definimos a grados. La primera rueda una potencia de 40 y la segunda rueda a una potencia de 0, mientras una rueda se mueve la otra está totalmente parada. Un recorrido de 1380 grados y parada del motor.
5	El programa se detiene por un segundo.
6	Definimos los motores conectados en los puertos B y C para el sistema de conducción, definimos en rotaciones, una potencia de 50 en el primer motor y una potencia de 25 en el segundo motor y parada del motor.

Ejecutamos.

Este es el resultado del proyecto:

