

## Capítulo 6 (MILO Arm 1) Milo Brazo 1

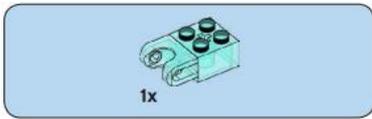
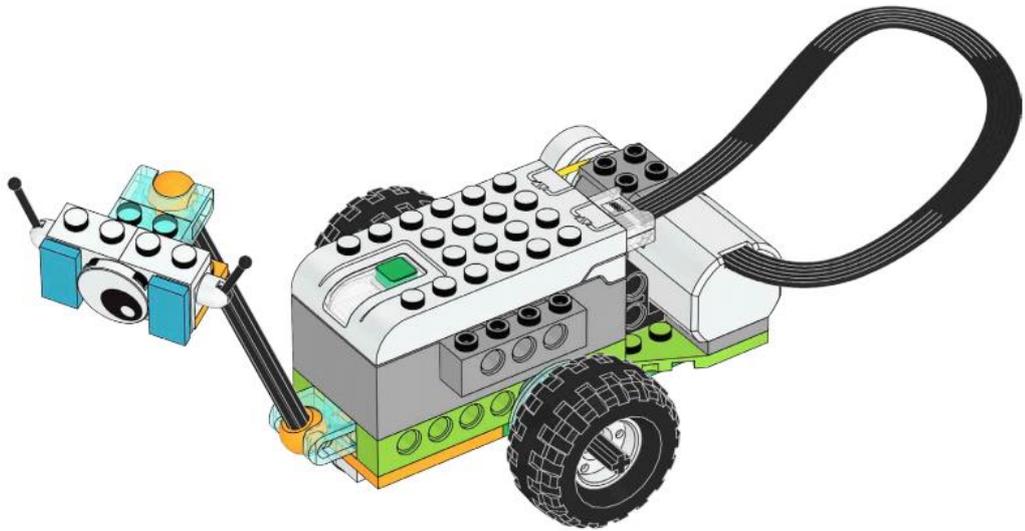


**⚠ ADVERTENCIA:**  
PELIGRO DE ASFIXIA.  
Juguete que contiene partes  
pequeñas y una pelota pequeña.  
No recomendado para niños  
menores de 3 años.

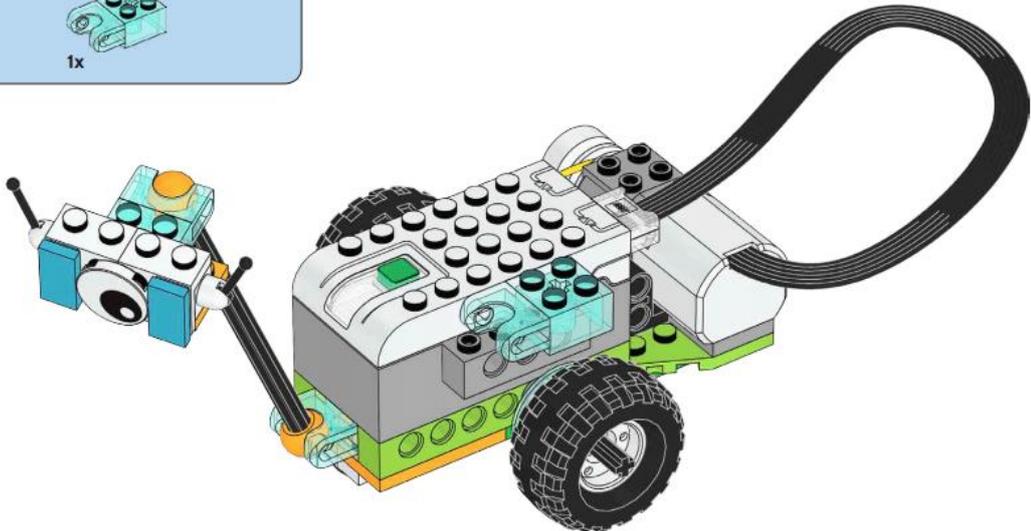


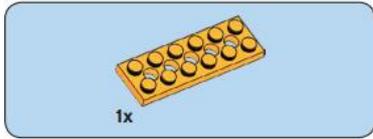
Este capítulo se puede realizar con un kit.

1

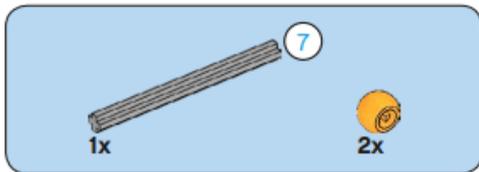
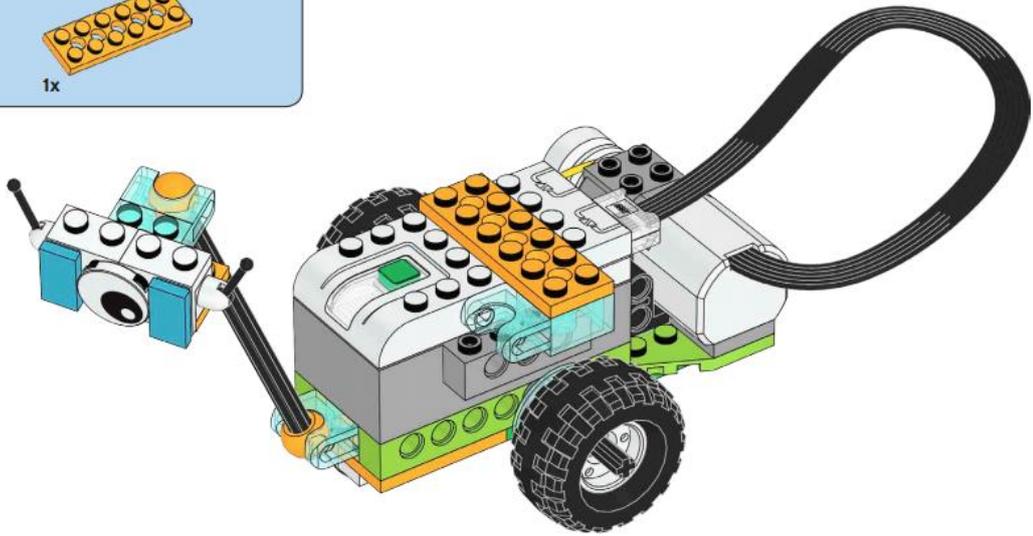


2

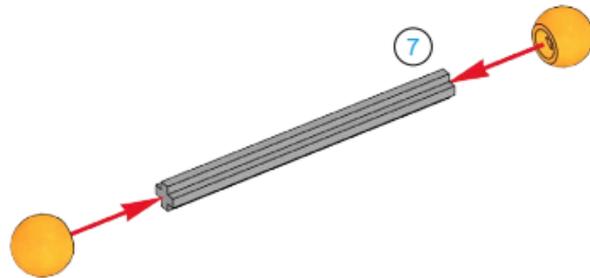


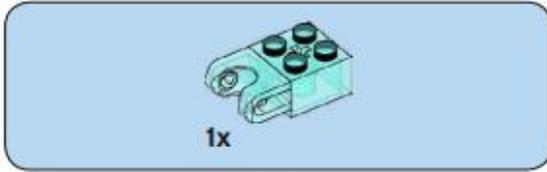


3

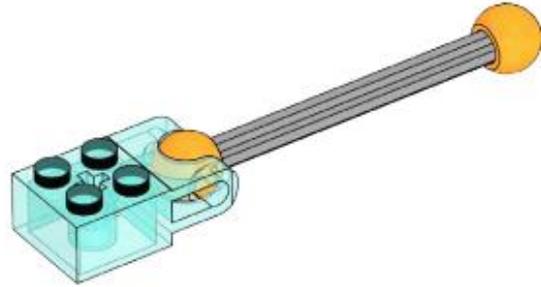


4

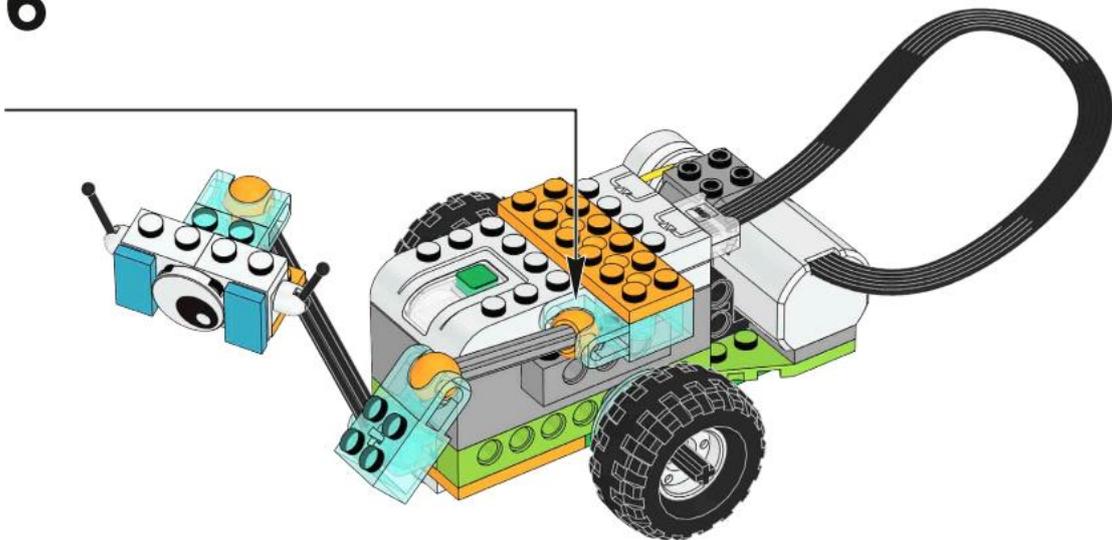


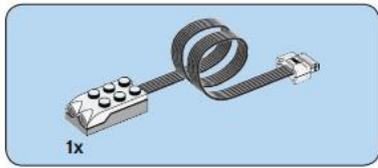


5

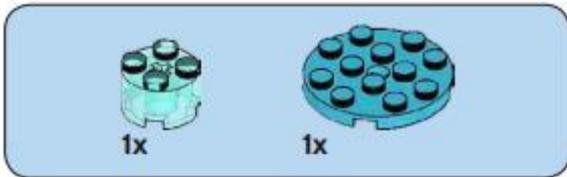
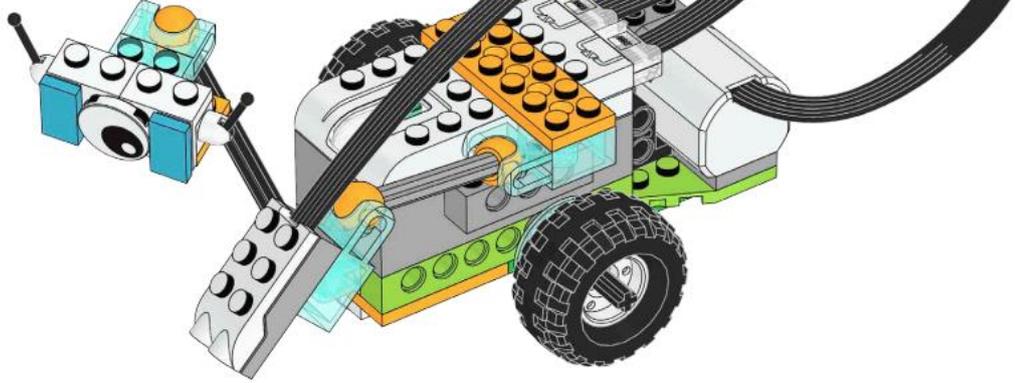


6



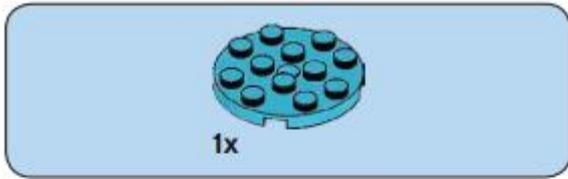


7

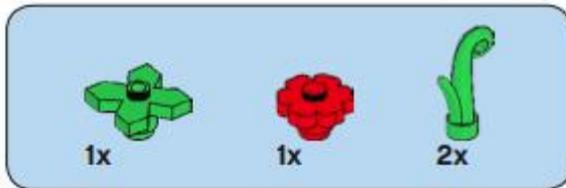
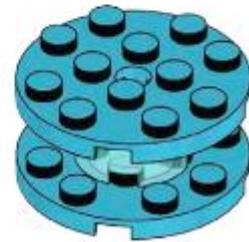


8

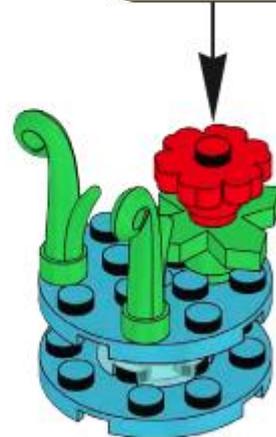
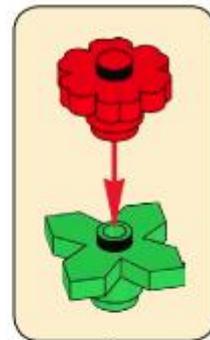




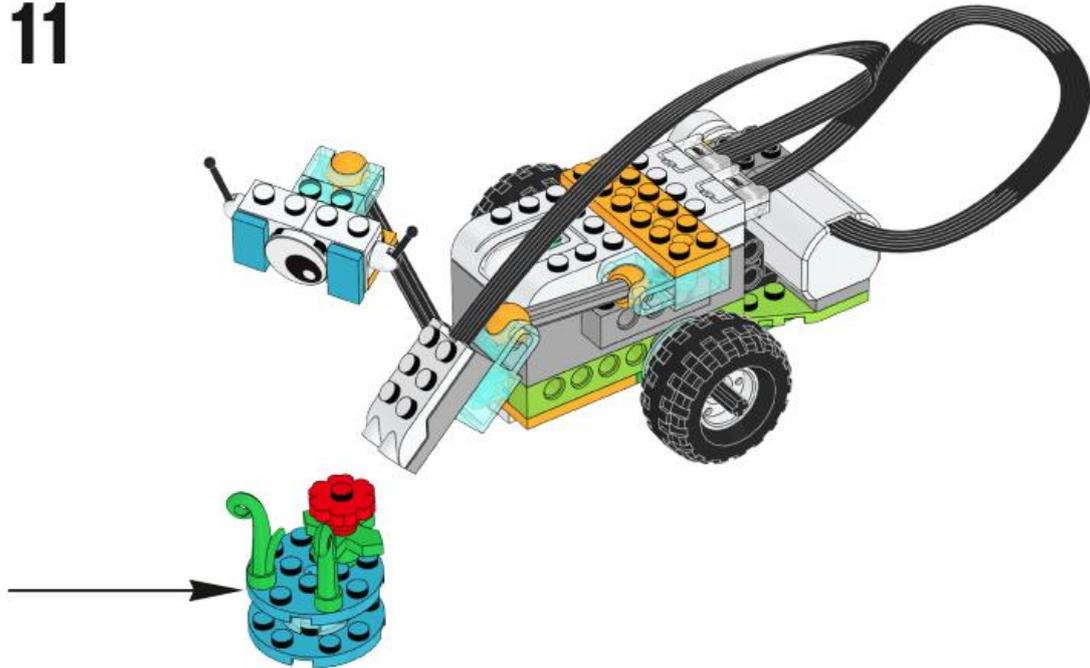
9



10



# 11



## Codificación

Nuestro robot tiene que moverse hacia adelante, y cuando encuentre un obstáculo este se tiene que detener.

Potencia motor 30

Activar motor en sentido de las agujas del reloj.

Se espera hasta que detecte un objeto.

Se detiene motor.



Para los avanzados vamos a realizar el siguiente ejercicio.

Queremos que el robot se sitúe a una distancia de 50.

Si el objeto se encuentra a una distancia mayor de 50 el robot se tiene que aproximar a 50.

Si el objeto se encuentra a una distancia menor de 50 el robot se tiene que alejar a 50.

The image shows a Scratch script for controlling a motor based on distance measurements. The script starts with an 'al hacer clic en' (when clicked) event block. It then performs three initialization steps: 'encender motor' (turn on motor), 'fijar dirección de motor a un lado' (set motor direction to one side), and 'fijar dirección de motor a otro lado' (set motor direction to the other side). A 'por siempre' (forever) loop follows, containing four conditional blocks: 1) 'si distancia < 50 entonces' (if distance < 50 then) leading to 'fijar dirección de motor a un lado'; 2) 'si distancia > 50 entonces' (if distance > 50 then) leading to 'fijar dirección de motor a otro lado'; 3) 'si distancia > 40 y distancia < 60 entonces' (if distance > 40 and distance < 60 then) leading to 'apagar motor' (turn off motor); 4) 'si distancia < 40 o distancia > 60 entonces' (if distance < 40 or distance > 60 then) leading to 'encender motor'.

```
al hacer clic en
  encender motor
  fijar dirección de motor a un lado
  fijar dirección de motor a otro lado
  por siempre
    si distancia < 50 entonces
      fijar dirección de motor a un lado
    si distancia > 50 entonces
      fijar dirección de motor a otro lado
    si distancia > 40 y distancia < 60 entonces
      apagar motor
    si distancia < 40 o distancia > 60 entonces
      encender motor
```

