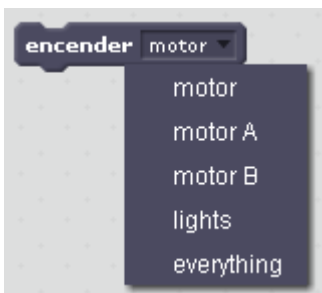


# 1.6 Instrucciones LegoWedo parts

## Encender motor



- Enciende el motor
- Tenemos varias opciones, motor A o B por si tenemos dos motores conectados (A o B según donde estén conectado en la interface, ver última fila)
- Si tuviéramos LegoWedo, también tiene luces pero en este curso lo omitimos

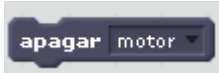
## Fijar fuerza del motor



- Prepara el motor a una fuerza (equivalente a la velocidad) determinada
- Valor mínimo 1 y máximo 100
- Esta instrucción se tiene que utilizar después de la anterior.
- Ejemplo:

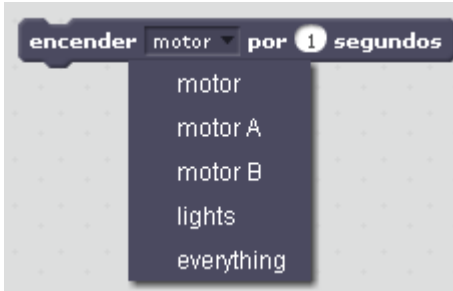


## Apagar el motor



- Apaga el motor.

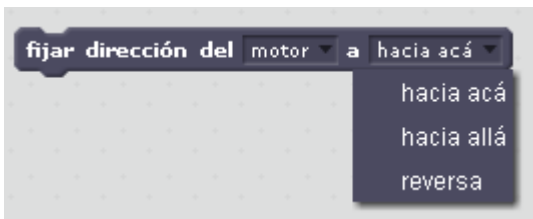
## Encender motor por



Permite encender el motor por un tiempo predeterminado  
Esta instrucción es equivalente a todos los sentidos a estas tres:



## Fijar dirección del motor.



Fija el sentido de giro del motor (la traducción del español no la vemos muy acertada, pero nosotros te la traducimos ;)

- hacia acá = sentido de las agujas del reloj
- hacia allá = sentido contrario a las agujas del reloj
- reversa = sentido contrario al indicado en la última instrucción

## Cuando inclinación sea.



- Empieza a ejecutar el programa cuando el sensor de inclinación devuelve un 1 (es decir, cuando inclinamos el sensor hacia abajo)
- El 1 se puede cambiar por los cuatro valores del sensor 0-1-2-3-4
- Se puede cambiar el = por not=

Por ejemplo si ponemos :

not= 0 entonces ejecuta el programa cuando el sensor no está en la posición horizontal.

## Cuando la distancia sea.



El programa correspondiente se ejecuta cuando el sensor detecta un objeto a menos de 20

Se puede cambiar el 20 por supuesto, y el símbolo < por >

## Distancia



Variable que devuelve el sensor distancia entre 0 y 100 (el 0 está algo alejado del sensor)

## Inclinación



Variable que devuelve el sensor inclinación

- 0 = Sin inclinación, horizontal
  - 1 = Inclinado hacia abajo
  - 2 = inclinado hacia la derecha
  - 3 = inclinado hacia arriba
  - 4 = inclinado hacia la izquierda
-

Revision #1

Created 1 February 2022 11:41:01 by Equipo CATEDU

Updated 2 November 2022 20:07:24 by Equipo CATEDU