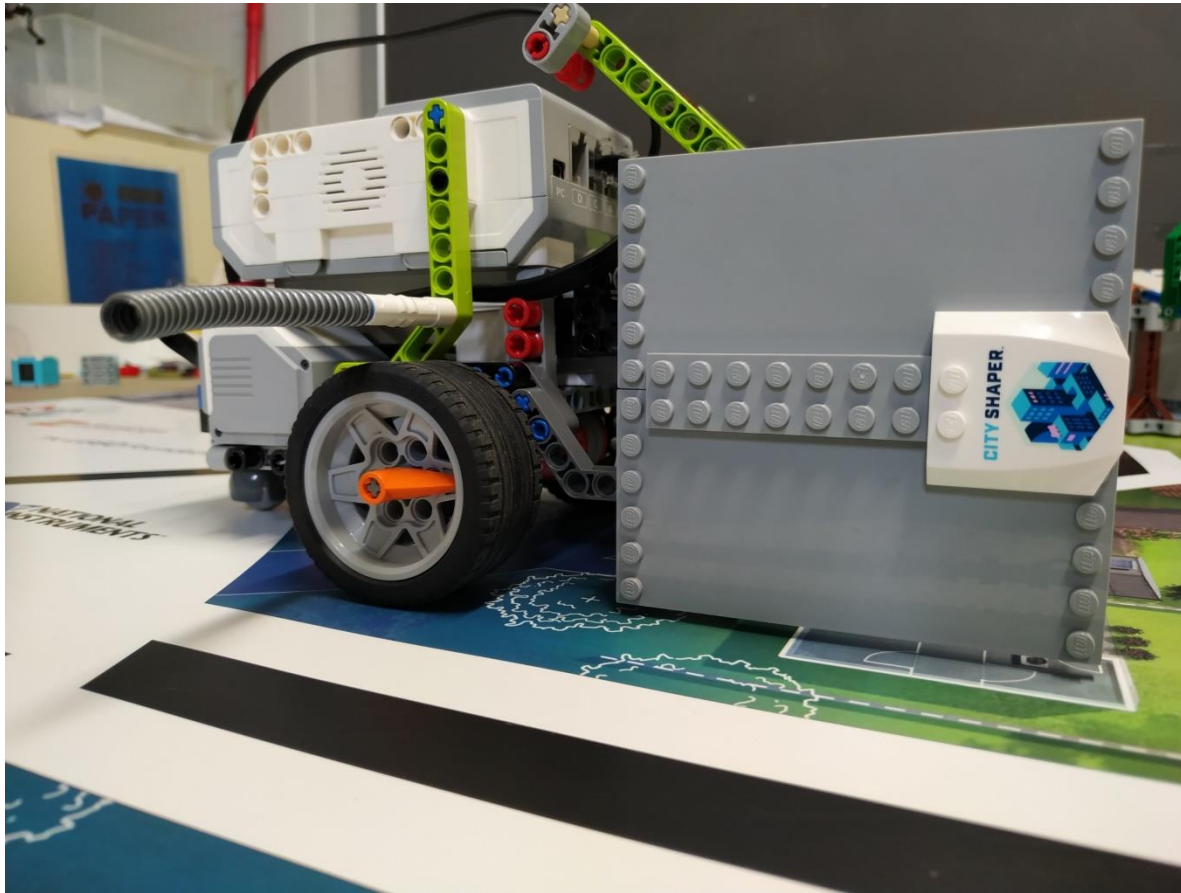


# EL NOSTRE ROBOT



# COM ENS HEM ORGANITZAT?

- Hem agafat les instruccions del model bàsic de Lego i l'hem adaptat a les diferents missions.
- Ens hem distribuït en 4 grups i al final hem fet un robot barrejant elements i programacions de tots els grups.
- Hem prioritzat les missions que més ens agradaven.

# COM ENS HEM ORGANITZAT?

- Algunes missions les hem començat a programar, però després de molt d'esforç no ens han sortit i hem decidit centrar-nos en altres.
- Sempre executem les mateixes missions i en el mateix ordre.

# COM ENS HEM ORGANITZAT?

LES MISSIONS QUE FEM SÓN:

- Gronxador amb sensor de distància.
- Grua.
- Portar edificis a diferents cercles.

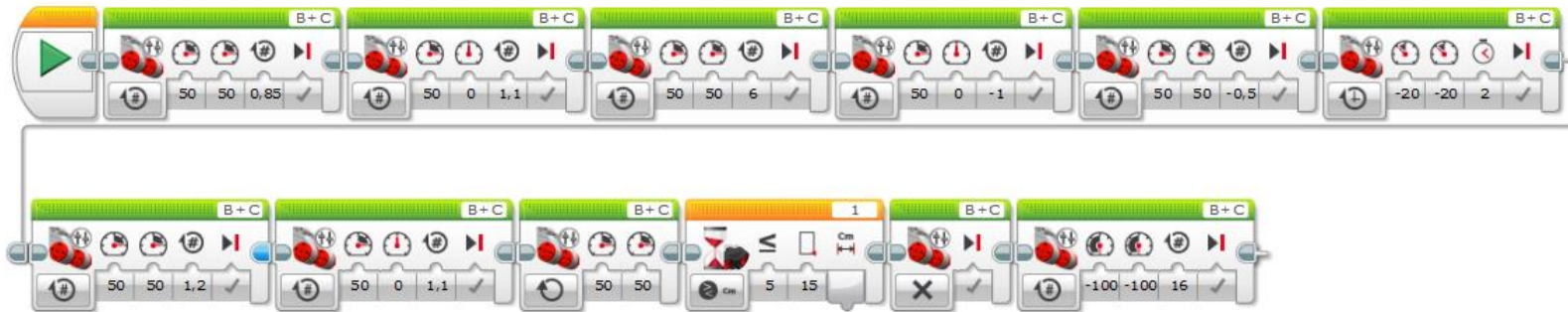
# LES NOSTRES MISSIONS

- Gronxador amb sensor de distància.



# LES NOSTRES MISSIONS

- Gronxador amb sensor de distància.



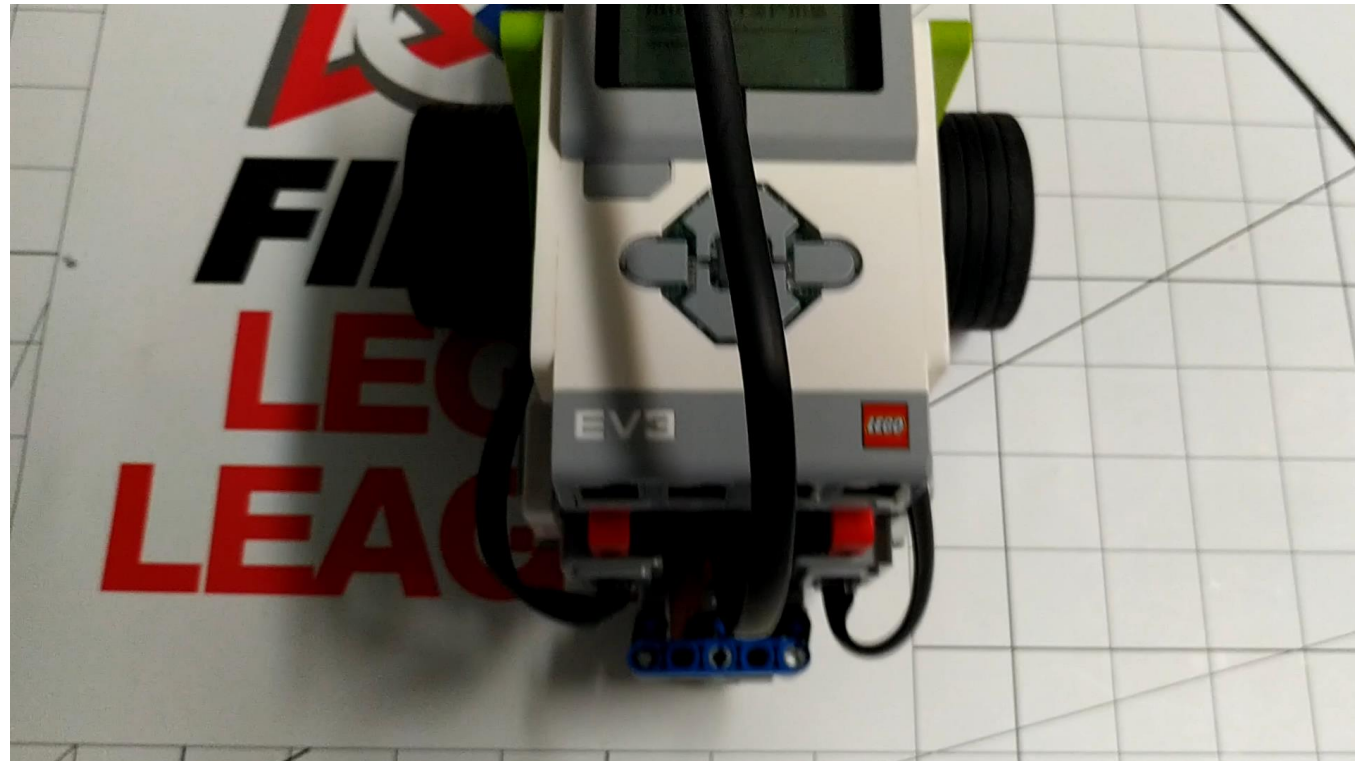
# LES NOSTRES MISSIONS

- Grua.



# LES NOSTRES MISSIONS

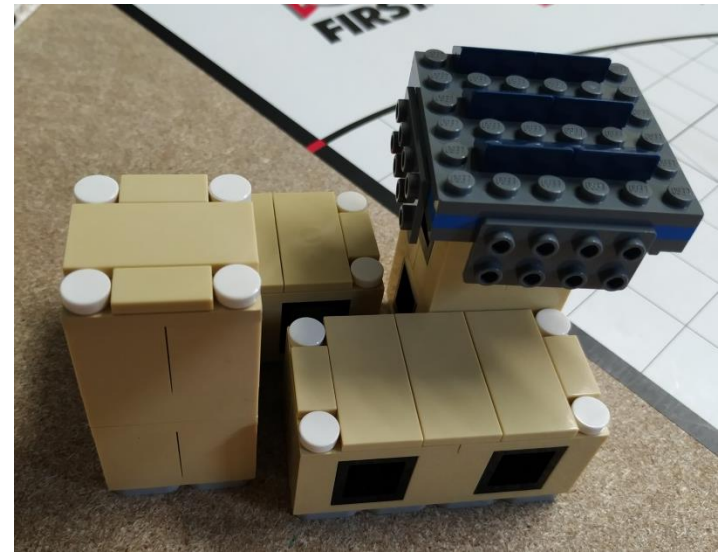
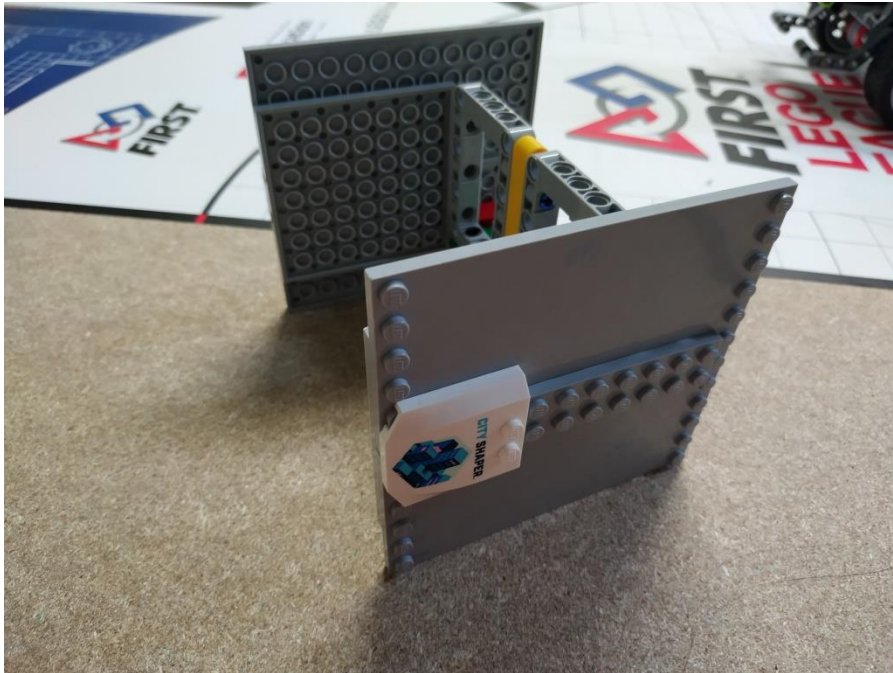
- Grua.





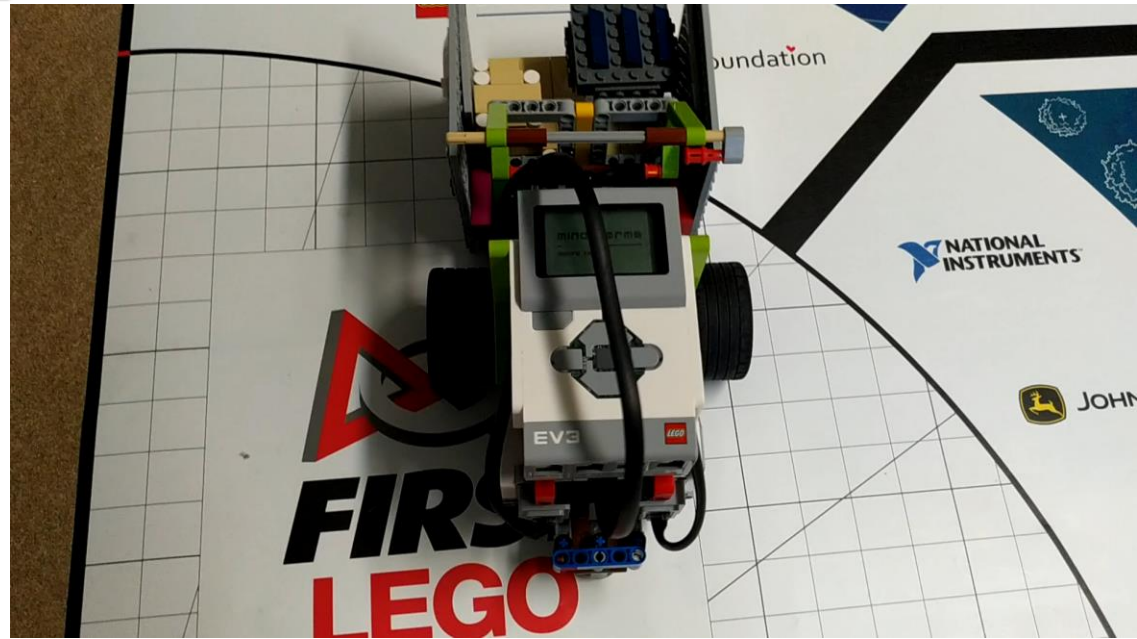
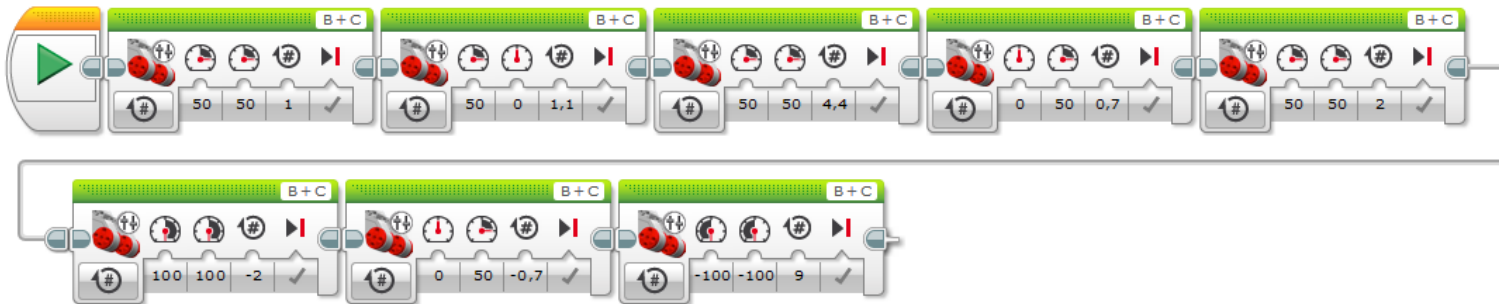
# LES NOSTRES MISSIONS

- Cercle marró.



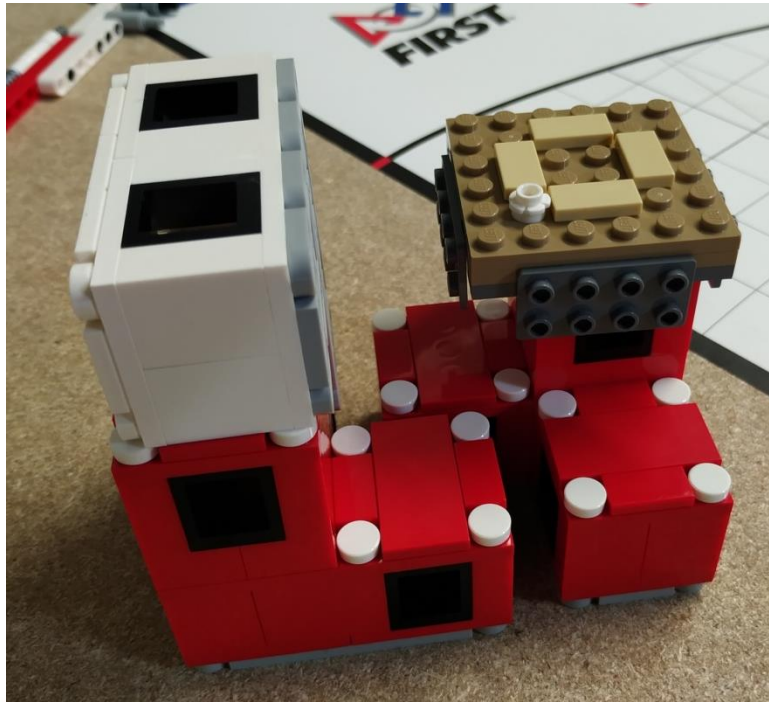
# LES NOSTRES MISSIONS

- Cercle marró.



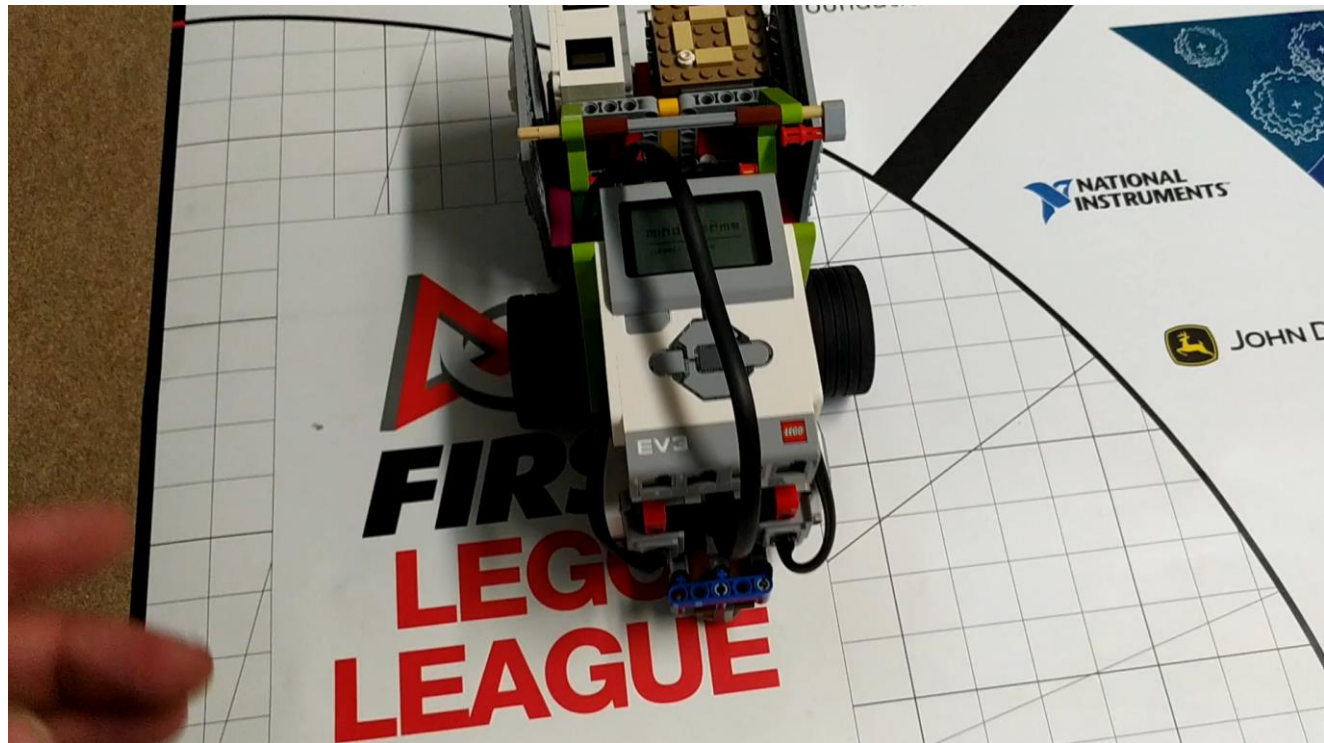
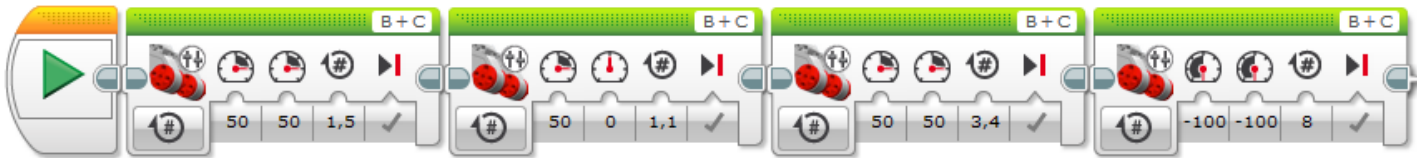
# LES NOSTRES MISSIONS

- Cercle vermell.



# LES NOSTRES MISSIONS

- Cercle vermell.



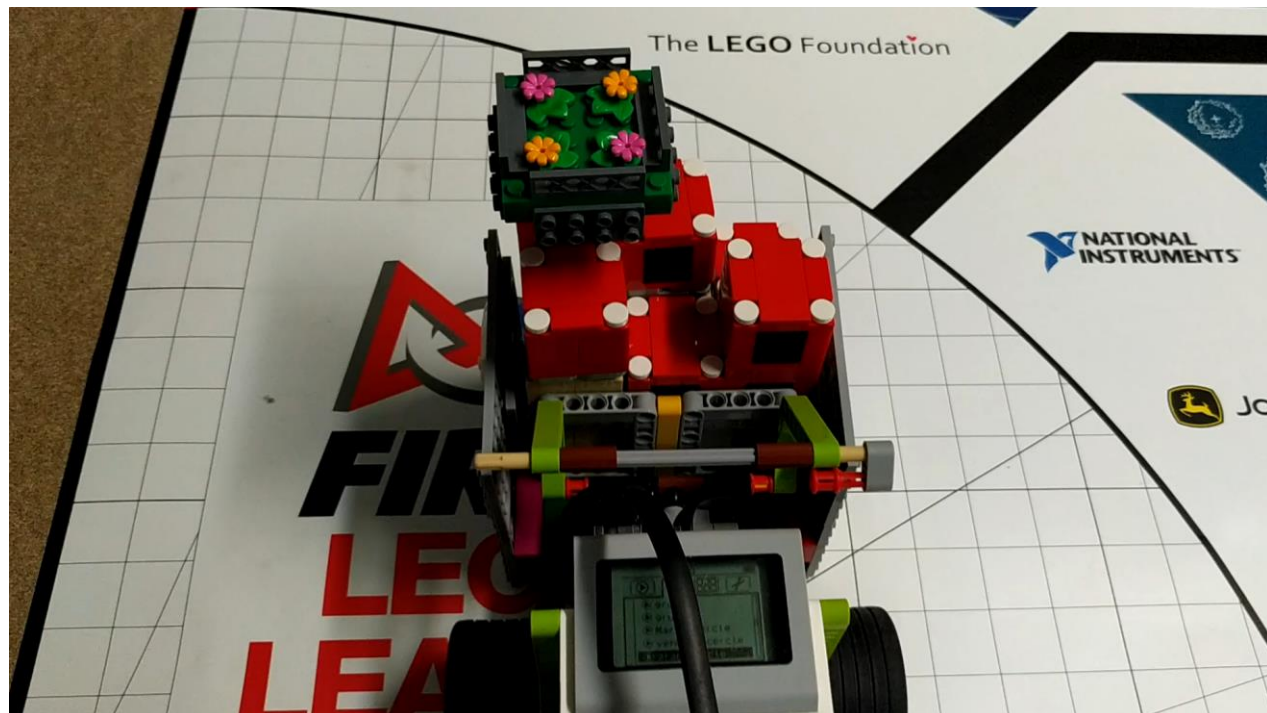
# LES NOSTRES MISSIONS

- Cercle gran.



# LES NOSTRES MISSIONS

- Cercle gran.



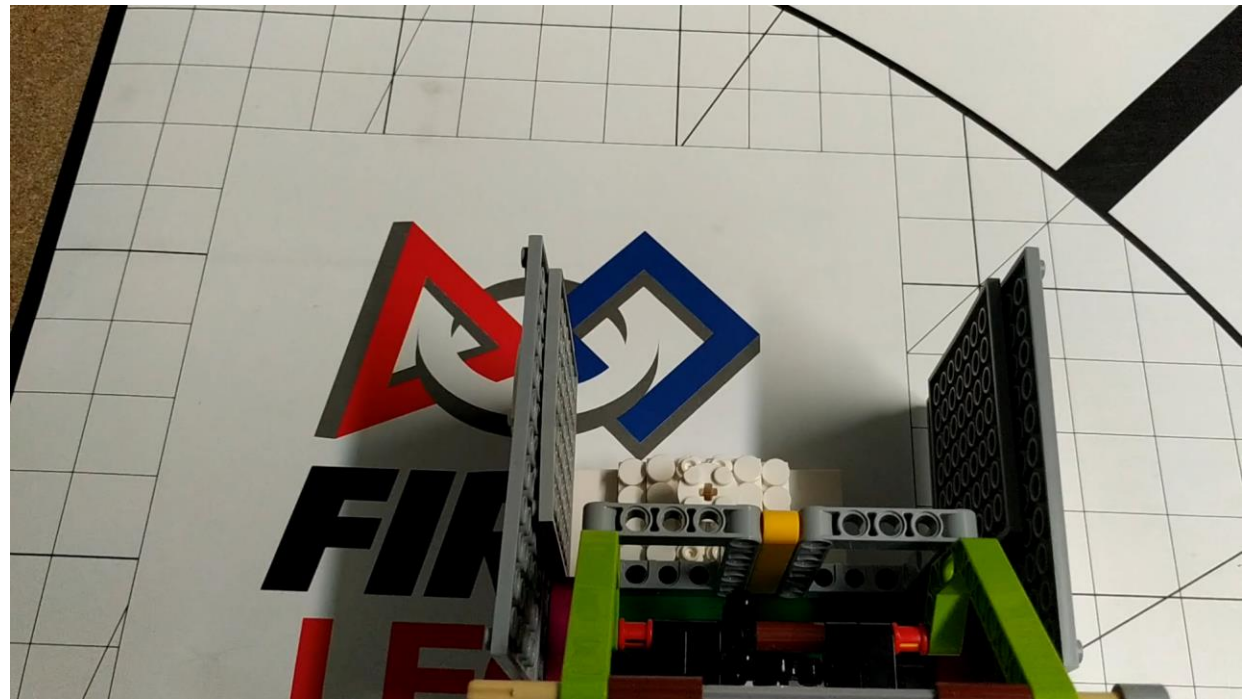
# LES NOSTRES MISSIONS

- **Construcció pròpia.**



# LES NOSTRES MISSIONS

- Construcció pròpia.





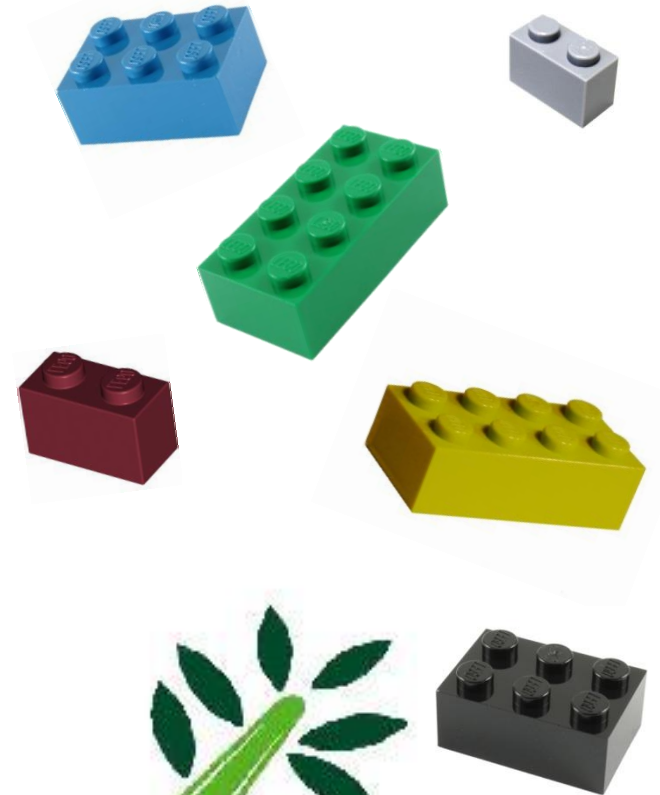
# ASPECTES TÈCNICS

- Fem servir 3 motors, 2 per a les rodes i 1 per a una palanca.
- Utilitzem un sensor de distància per aturar-nos després de la prova del gronxador.
- Hem programat els motors en rotacions i quan el robot es podia quedar encallat en segons.

# ASPECTES TÈCNICS

- Per algunes missions hem de desmuntar una part del robot.
- Tenim una peça al darrere que ens permet sortir rectes.

# GRÀCIES PER LA VOSTRA ATENCIÓ



**B | BRAUN**  
SHARING EXPERTISE



la  Parellada  
ESCOLA SANTA OLIVA