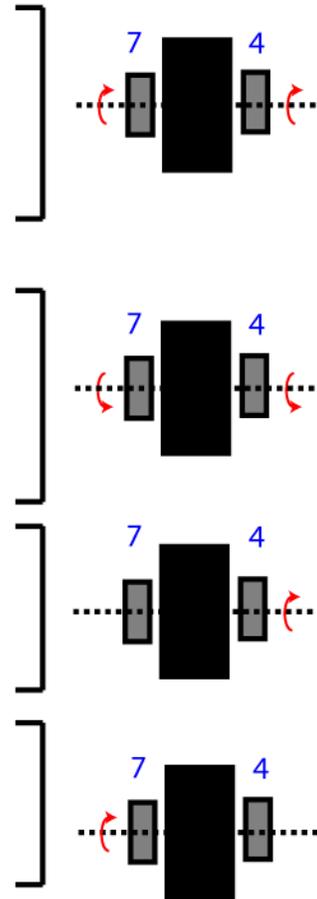
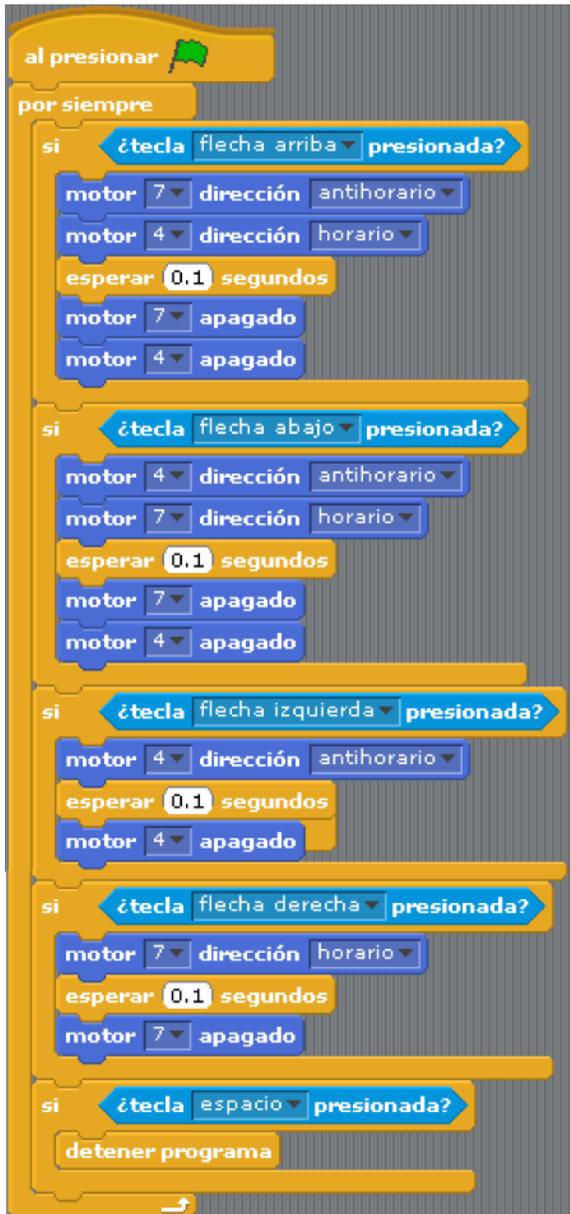


# Programación del robot Kitrobot RM1 con S4A

En esta actividad nos comunicaremos con el robot via USB utilizando el soft S4A. La figura 1 muestra el programa en S4A y un esquema de funcionamiento del robot.



El programa funciona de la siguiente forma:

-Si apretamos la flecha hacia 'arriba' los motores 7 y 4 giran de forma tal que el robot 'avanza'.

-Si apretamos la flecha hacia 'abajo' los motores 7 y 4 giran de forma tal que el robot 'retrocede'.

-Si apretamos la flecha hacia 'izquierda' solo gira el motor 4 en direccion de avance. Pero como el motor 7 no se mueve, entonces el robot tiende a producir un giro.

### **Nota importante:**

-Antes de conectar los motores a la placa arduino consultá al tutor si la conexión es correcta. Si se conecta mal el motor, este puede dañarse y también la placa arduino.

-Testear si los giros de los motores son correctos o deben invertirse.

### **Actividad: Simulación de guiado táctil de un insecto**

- Los insectos tienen un par de antenas. Cuando una antena se dobla, le indica al animal de que está tocando algún objeto. Utilizá este principio de funcionamiento para hacer que tu robot gire cuando una antena choca con algún objeto.