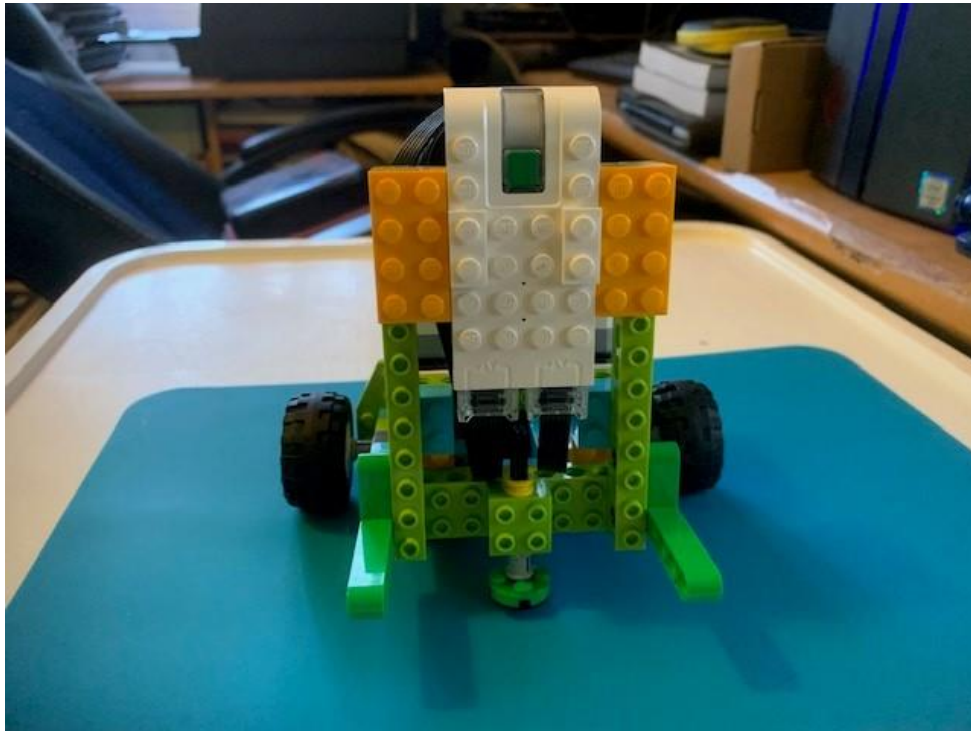


Proyecto final

En este proyecto final vamos a crear un robot con dos motores, esto nos permitirá que este pueda realizar giros.

Te adjunto unas fotografías para que puedas tener una idea del robot que quiero que realices.



Vista frontal



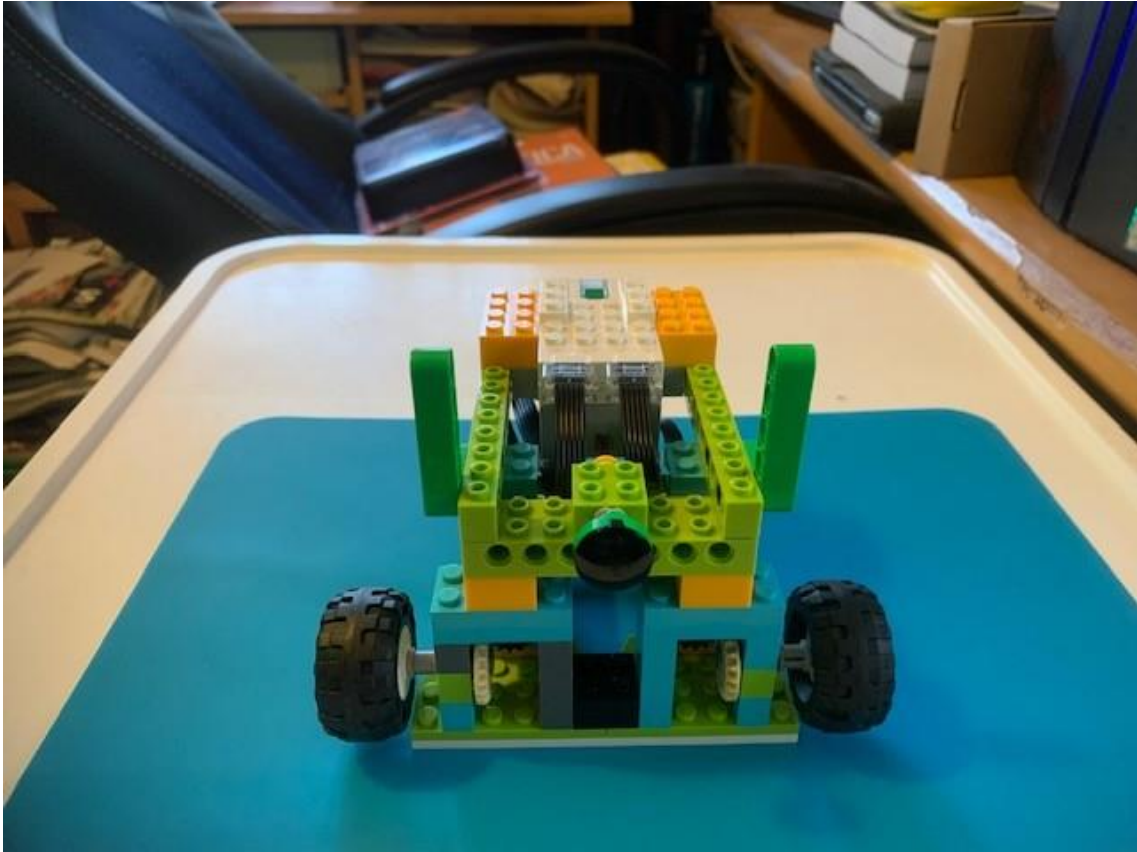
Vista de un lateral.



Vista trasera.



Vista del otro lateral.



Vista de la parte inferior.



Vistas de la parte superior.

Con estas referencias tu podrás diseñar tu propio robot, no tiene por qué ser igual.

A continuación vamos a realizar el correspondiente código para que vaya circulando por una superficie haciendo los correspondientes giros.



```
al hacer clic en [bandera]
  fijar dirección de motor A a otro lado
  fijar dirección de motor B a un lado
  fijar potencia de todos los motores a 30
  repetir 8 veces
    esperar 1 segundos
    fijar dirección de motor A a otro lado
    fijar dirección de motor B a otro lado
    esperar 0.5 segundos
    fijar dirección de motor A a otro lado
    fijar dirección de motor B a un lado
  apagar motor
```

