**Hoja de trabajo: Desafío Moviéndose derecho**

**RETO:** Mueva su robot hacia adelante

1

2

FINISH

START

B

C

desde la línea de inicio hasta la línea

de meta y de regreso al inicio. Sin girar.

**PARTE 1: ¿Qué debes hacer?**

* Mueva su robot de la línea negra a la línea verde y de regreso a la negra usando **segundos**, usando **grados** y usando **rotaciones**.

1) ¿Qué notaste? Diferencias / Semejanzas entre segundos, grados y rotaciones? ¿Cuál fue la más precisa? ¿Menos preciso?

Segundos:

Grados:

Rotaciones:

2) ¿Cuánto tiempo te tomó llevar tu robot a ir exactamente a la línea roja y de regreso? ¿Tuvo que adivinar y comprobar mucho?

**PARTE 2: Ahora, repita el Desafío usando el Port View para leer los valores del sensor primero. ¿Qué puedes hacer con este número?**

1) ¿Fue esto más fácil que usar segundos, grados y rotaciones?