

Nombre:

## Controlando las trayectorias de nuestro Robot

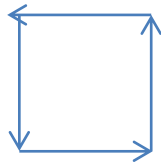
Arme el robot según la guía “primer\_robot.pdf”. Y luego realice los siguientes ejercicios prácticos

1. Programe en DuinoPack las siguientes trayectorias y formas:

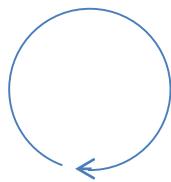
a. Línea Recta :



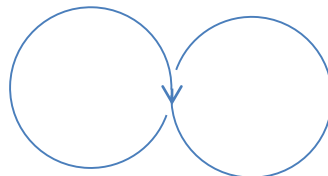
b. Cuadrado:



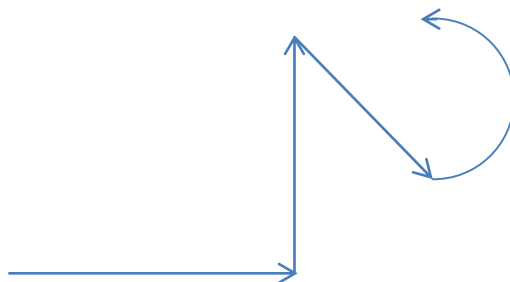
c. Circunferencia:



d. “Ocho”:



2. Programe la Siguiete Trayectoria Compuesta



3. Escribe un programa que incremente la velocidad de los dos motores desde 0 a una velocidad de 100 incrementando de a 10 cada 1000ms, utilizando las sentencias de repetición while o for.
4. Escribe un programa que incremente la velocidad de los dos motores desde 100 a una velocidad de 0 decrementando de a 10 cada 1000ms, utilizando las sentencias de repetición while o for.