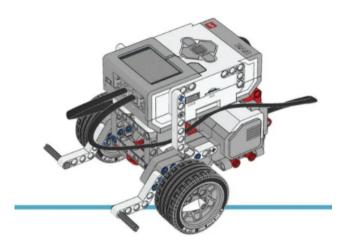


ONUESTRO PRIMER PROYECTO



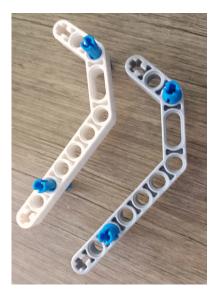
PROTOTIPO PREDEFINIDO POR LOS MANUALES DE LEGO.

En nuestra clase de robótica minimizaremos el tiempo de armado, creando nuestro propio diseño, tomando como base el original.

PROTOTIPO A CONSTRUIR

Utilizar puertos B + C





Buscamos las siguientes piezas y escuchamos las indicaciones del docente.

4 conectores color azul 2 vigas blancas o gris

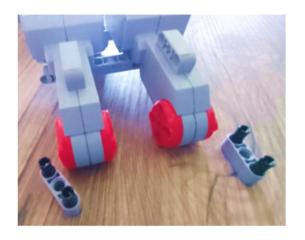




4x Viga angular doble, módulo 3x7, blanco 4495412



4 conectores negros 2 vigas pequeñas





60x Conector con fricción, módulo 2, negro 4121715



2x Viga, módulo 3, negro 4142822

1 viga de color gris

4 conectores de color rojo

2 vigas cruzadas

2 conectores negros



6x Viga, módulo 13, gris 4522934

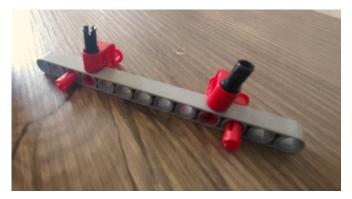




Conector con cojinete, módulo 3, rojo 4140806



2x Viga cruzada, módulo 2x1, rojo 6008527





60x Conector con fricción, módulo 2, negro 4121715



- 2 conectores azules
- 2 conectores rojo
- 1 viga gris
- 1 cojinete
- 1 bola de cero.



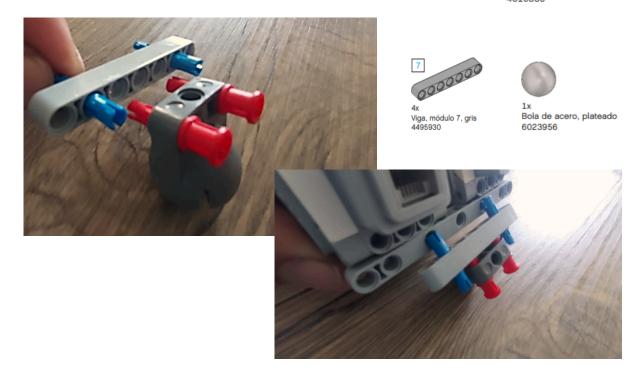
30x Conector con fricción, módulo 3, azul 4514553



22x Conector con cojinete, módulo 3, rojo 4140806



1x Cojinete de bolas, gris oscuro 4610380





1 armazón (H), 4 conectores rojos, 2 cables



1x Armazón, módulo 5x11, gris 4540797



22x Conector con cojinete, módulo 3, rojo 4140806



1x Cable, 50 cm (20 pulgadas) 6024585







TRABAJAMOS ESTE MODELO CON TÁCTIL





