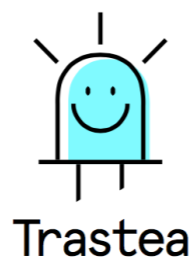
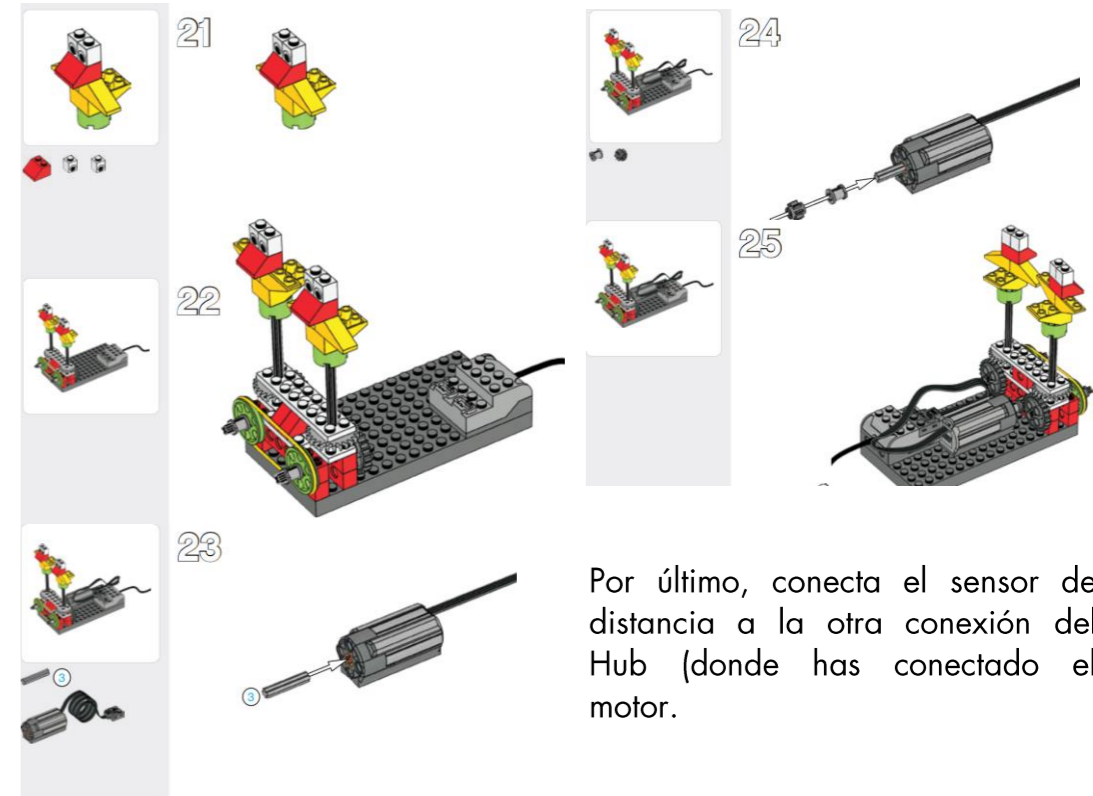
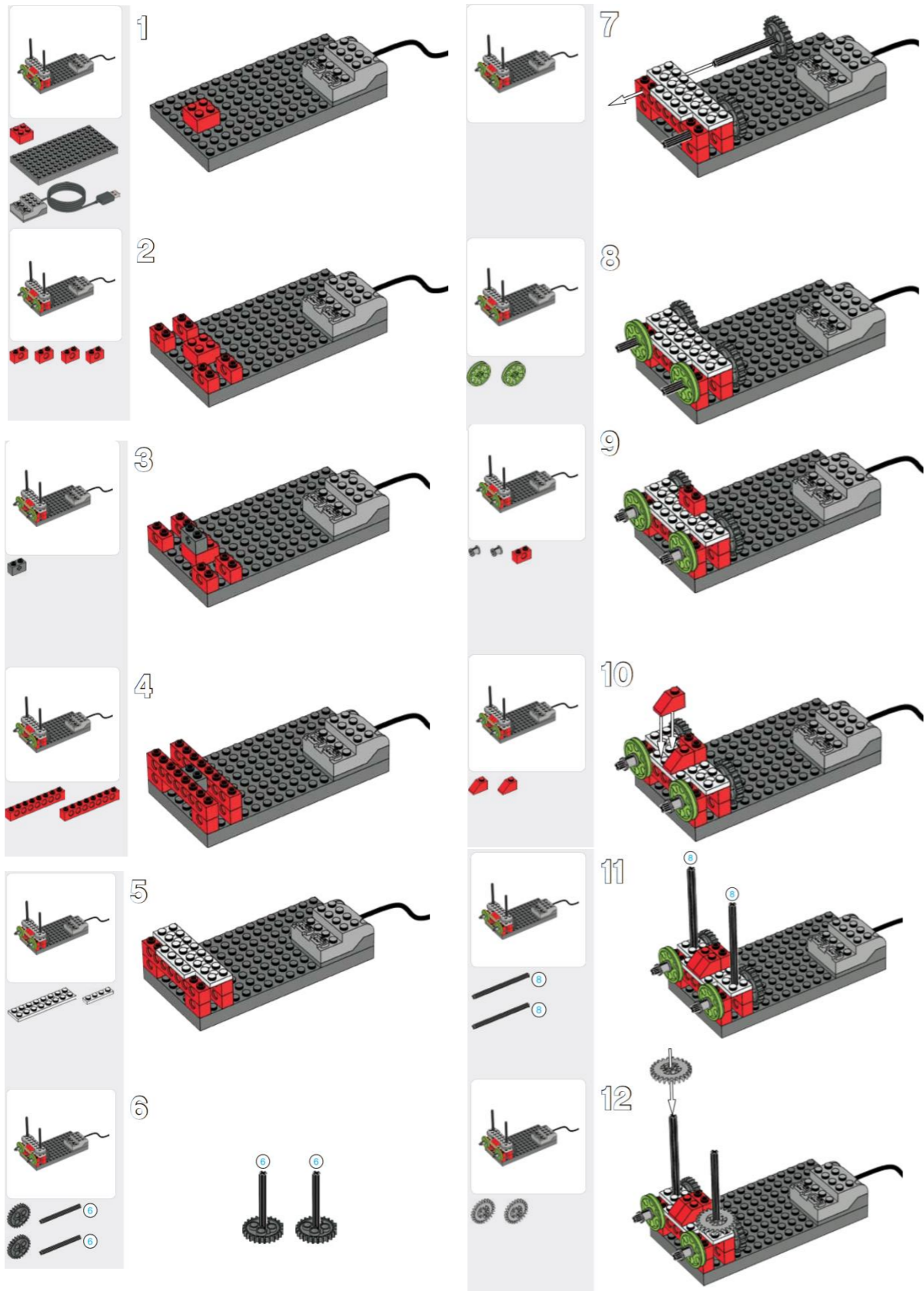


CONSTRUCCIÓN PAJAROS BAILARINES LEGO WEDO:

Duración de 20 a 25 minutos.



Trastea



Por último, conecta el sensor de distancia a la otra conexión del Hub (donde has conectado el motor).

PROGRAMA CON SCRATCH:

Al hacer click en la bandera verde, se enciende el motor y los pájaros comienzan a bailar.

```

al presionar [bandera verde]
por siempre
  motor encendido
  si [valor del sensor distancia < 50]
    motor apagado
  
```

Si acercamos la mano al sensor de distancia, vemos que los pájaros dejan de bailar, ya que, si la mano está cerca (<50) hemos puesto la condición de que se apague el motor.

En cuanto apartemos la mano del sensor de distancia, como todo esto lo tenemos metido en un bucle 'por siempre', se volverá a encender el motor y los pájaros comenzarán a bailar otra vez.

```

al presionar [bandera verde]
por siempre
  motor encendido
  si [valor del sensor distancia > 80]
    poder del motor 100
  si no
    si [valor del sensor distancia > 60]
      poder del motor 80
    si no
      si [valor del sensor deslizador > 40]
        poder del motor 60
      si no
        si [valor del sensor distancia > 20]
          poder del motor 40
        si no
          si [valor del sensor distancia > 10]
            poder del motor 20
          si no
            poder del motor 0
  
```

A continuación, se produce una secuencia de bucles para determinar la cercanía de la mano respecto al sensor. El objetivo es que cuanto más cerca esté la mano, más despacio bailen los pájaros, hasta llegar al punto de detenerse. Por ello, se controlan mediante sentencias si/sino la distancia de la mano y según se vaya acercando la mano, el poder del motor va disminuyendo, hasta que se vuelve 0.