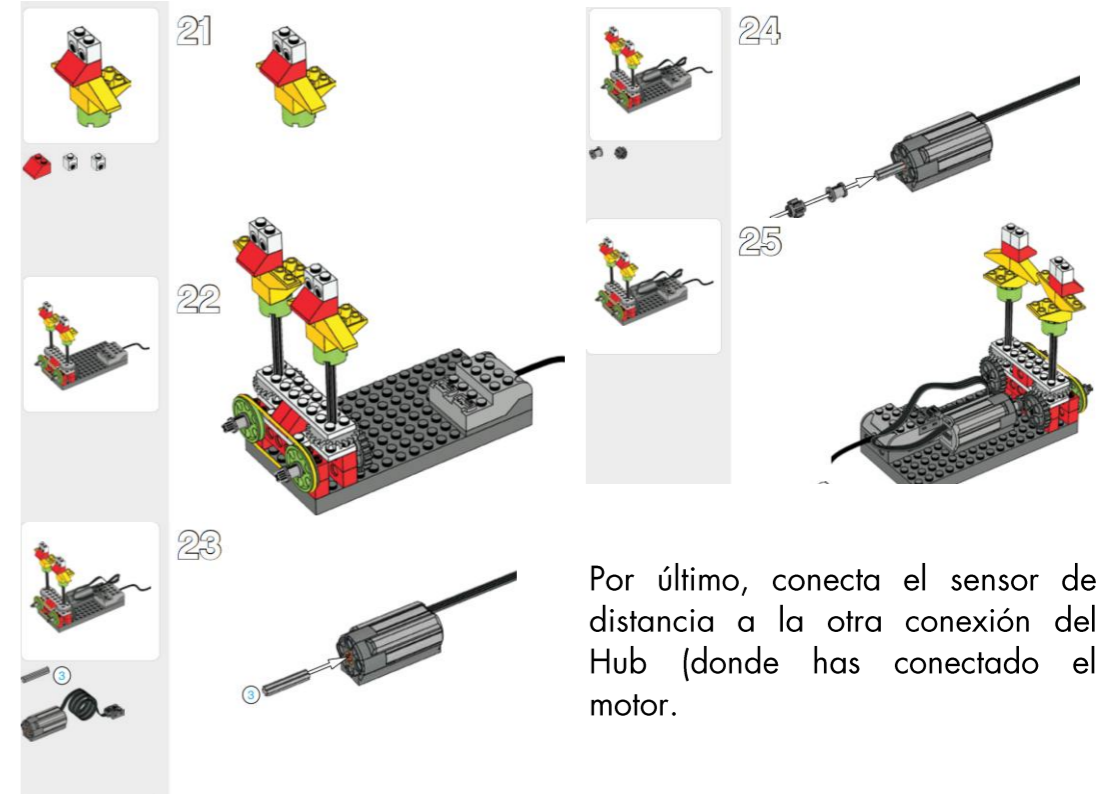
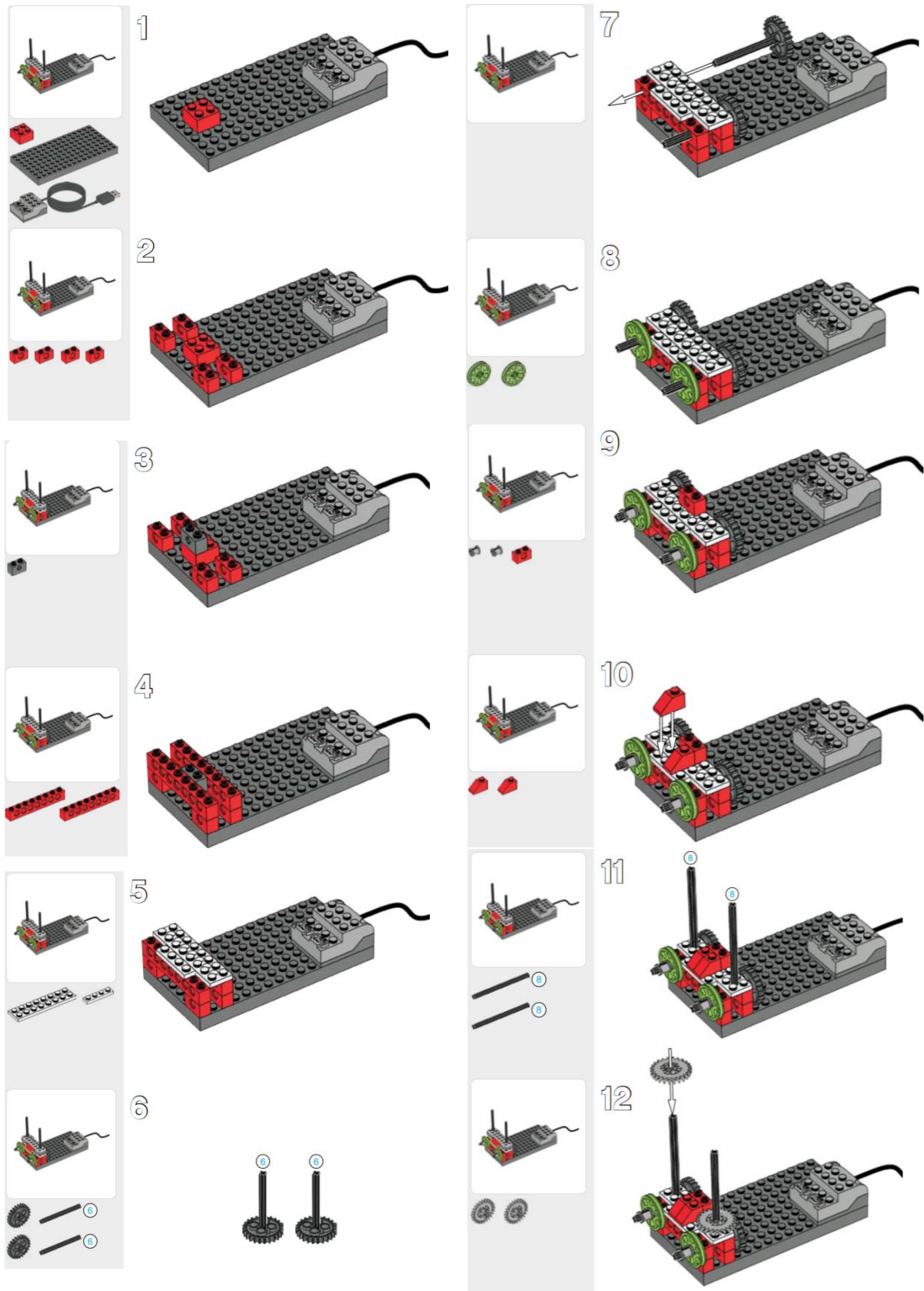


CONSTRUCCIÓN PAJAROS BAILARINES LEGO WEDO:

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
por siempre
encender motor
si distancia < 50 entonces
    apagar motor
    
```

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
por siempre
encender motor
si distancia > 80 entonces
    fijar fuerza del motor a 100
si no
    si distancia > 60 entonces
        fijar fuerza del motor a 80
    si no
        si distancia > 40 entonces
            fijar fuerza del motor a 60
        si no
            si distancia > 20 entonces
                fijar fuerza del motor a 40
            si no
                si distancia > 10 entonces
                    fijar fuerza del motor a 20
                si no
                    fijar fuerza del motor a 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.