

Guía de tarjetas de actividades

Por favor, revisá la guía de usuario del producto para comprender sus funciones antes de comenzar con las tarjetas de actividades.

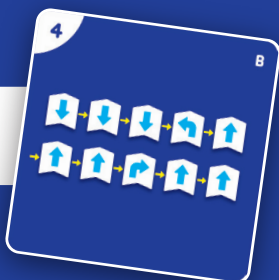
1 DESCRIPCIÓN GENERAL



Lado A: Objetivo de la actividad

- Inicio: Círculo rojo
- Meta: Círculo verde
- Punto de control (Opcional): Círculo naranja

Lado B: Proporciona ejemplos de pasos de comandos (las soluciones no son únicas).



2 NIVELES DE ACTIVIDADES

Tarjetas 1-4: Actividades básicas

🚩 **Objetivo:** Llegar desde el Inicio hasta la Meta.

🗺️ **Reglas del mapa:** todas las cuadrículas son neutrales. El objetivo es encontrar el camino más eficiente.



Tarjetas 5-12: Actividades avanzadas

🚩 **Objetivo:** Llegar desde el Inicio hasta la Meta siguiendo nuevas reglas.

🗺️ **Reglas del mapa:** ¡las cuadrículas especiales están activas! (Ver reglas completas más abajo).



3 REGLAS DE LAS CUADRÍCULAS ESPECIALES (TARJETAS 5-12)

Cada paso equivale a 1 cuadrícula. Todas las demás cuadrículas son normales, pero las cuadrículas especiales tienen acciones o restricciones específicas. Estas son:

1 Cuadrículas/Zonas LOOP:

C3: El robot debe **girar 2 vueltas completas en sentido horario** sobre su propio eje antes de salir de esta cuadrícula.

A4: El robot debe **girar 3 vueltas completas en sentido horario** sobre su propio eje antes de salir de esta cuadrícula.

Zona E1-F2 (2x2): Al ingresar a cualquier cuadrícula de esta zona, el robot debe **rodear toda la zona dos veces en sentido antihorario** antes de continuar normalmente.

B2: Cada vez que el robot detecte un objeto en esta cuadrícula, **debe detenerse por completo.**

D6: Cada vez que el robot detecte un objeto en esta cuadrícula, debe dar un **paso hacia atrás** → un paso hacia adelante.

F5: Cada vez que el robot detecte un objeto en esta cuadrícula, debe **girar a la derecha** → **girar a la izquierda.**

2 Cuadrículas de obstáculos (colocá un objeto):

Requisitos de los obstáculos:

Tamaño: Más de 4 cm (ancho/alto), de color claro.

Ubicación: A menos de 3 cm del borde del sensor del robot (ajustable según el entorno).

Nota: Retirá manualmente el obstáculo para reanudar la actividad después de la detección.

⚠ Restricción: Solo puede incluirse una cuadrícula de obstáculo (B2/D6/F5) por recorrido debido a los límites del programa (máximo 1 comando LOOP + 1 comando SENSOR por ejecución).

★ Consejo: ¡Las cuadrículas en blanco del reverso del mapa son personalizables! Diseña tus propias acciones y creá desafíos únicos.