

# LISTA DE CONTROL

## Construción do robot explorador

### a) Montaxe

- |   |    |   |     |
|---|----|---|-----|
| • Ten rodas para desprazarse?                       | SI | / | NON |
| • Dispón dun sensor para detectar obstáculos?       | SI | / | NON |
| • Ten aspas para detectar o vento?                  | SI | / | NON |
| • Dispón dun detector de auga?                      | SI | / | NON |
| • Ten un led para detectar auga?                    | SI | / | NON |
| • Están todos os cables conectados na cor axeitada? | SI | / | NON |
| • Ten batería o dispositivo Nezha?                  | SI | / | NON |
| • Ten incorporada a Microbit?                       | SI | / | NON |

### b) Funcionamento

- |   |    |   |     |
|---|----|---|-----|
| • Desprázase esquivando obstáculos?                     | SI | / | NON |
| • Cando detecta auga acéndese a luz verde do LED?       | SI | / | NON |
| • A Microbit mostra números que indican a luminosidade? | SI | / | NON |



“Lista de control Robot”, do proxecto cREAgal, publícase coa [Licenza Creative Commons Recoñecemento Non-comercial Compartir igual 4.0](#)