

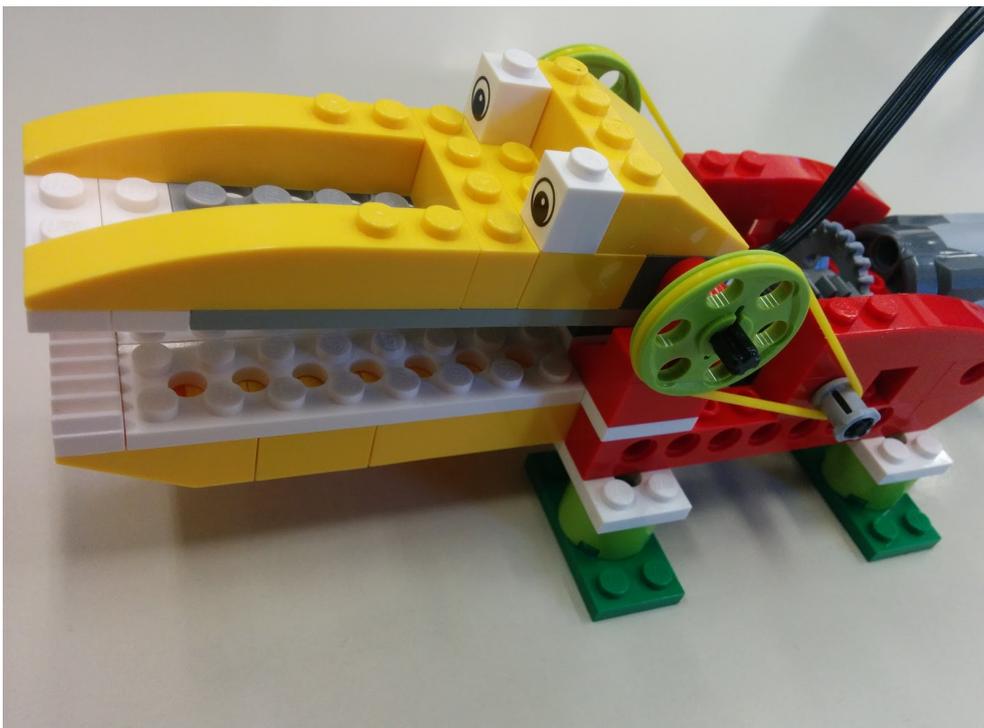
## Montaje de un caimán con Lego WeDo.

El [Centro de Recursos de Código 21](#), ubicado en el Planetario de Pamplona, cuenta con Kits de Lego Education 9580 WeDo versión 46 para prestar a los centros miembros de la Red de Centros de Innovación en Ciencia y Tecnología, dependientes del Departamento de Educación de Navarra.

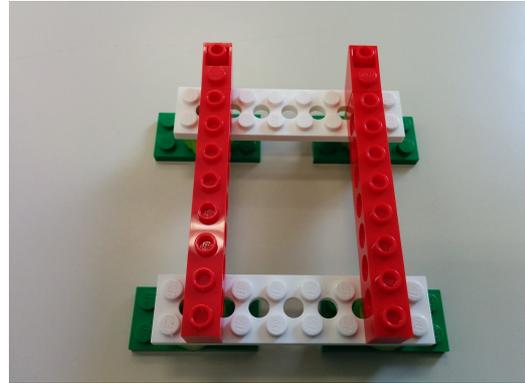
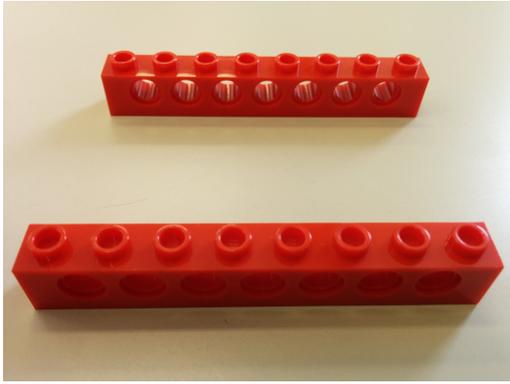
El Kit Lego WeDo se puede utilizar con Scratch, tanto en la [versión online](#) (previa instalación de unos plugins según el navegador que se utilice) como en la [offline](#). Para ello habrá que añadir una extensión en Scratch, desde la categoría “Más Bloques”. Lego WeDo también tiene un software específico y un paquete de actividades que contiene ejemplos de actividades y programas, animaciones e instrucciones de construcción de modelos entre otros recursos, pero es necesario adquirir una licencia de uso.

Uno de los modelos propuestos es el del caimán hambriento. A continuación, explicamos paso a paso, y con imágenes propias, cómo construir el caimán.

Así debería quedar nuestro caimán una vez montado:

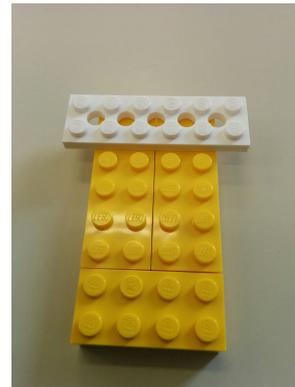
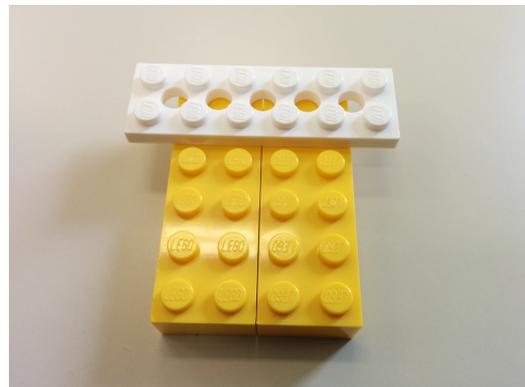
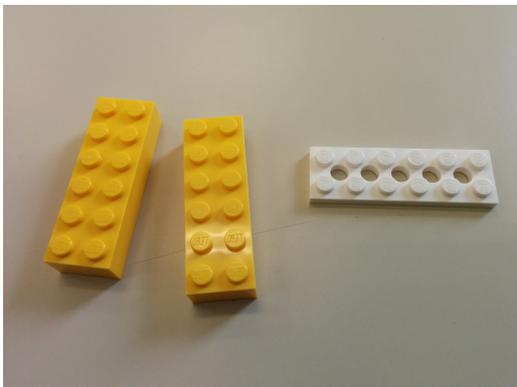


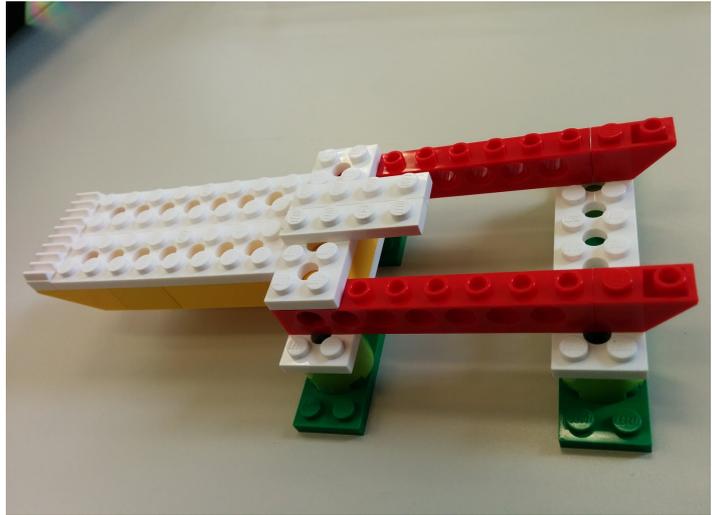
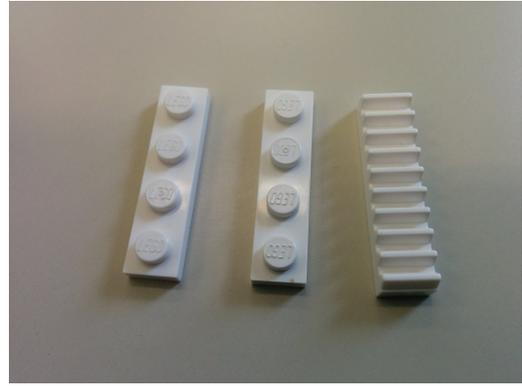
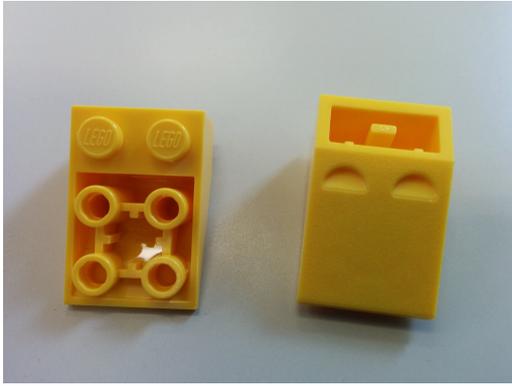




### 3. Montaje de la parte inferior de la mandíbula.

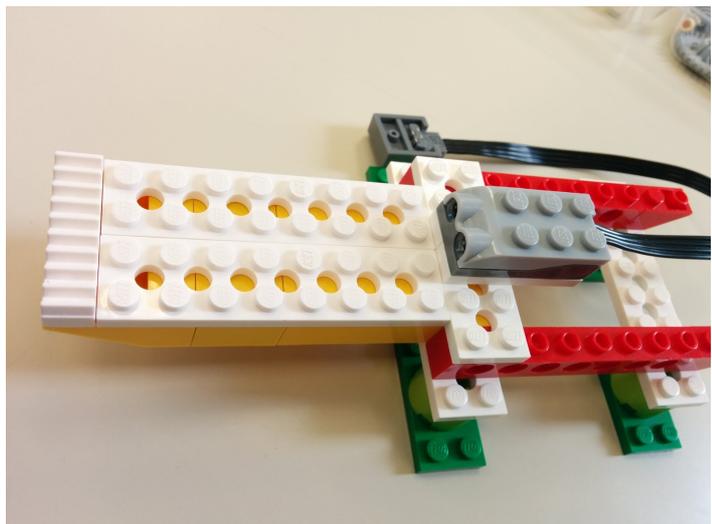
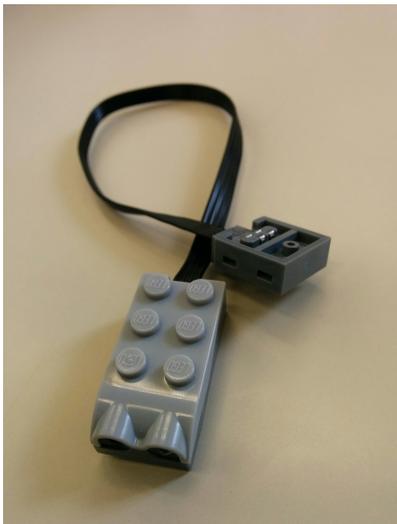
En la propuesta original se utilizaban dos piezas blancas de 1 fila, en lugar de las de 2 filas que aparecen en las imágenes que están en tercer lugar. El color de las fichas tampoco importa en este caso.



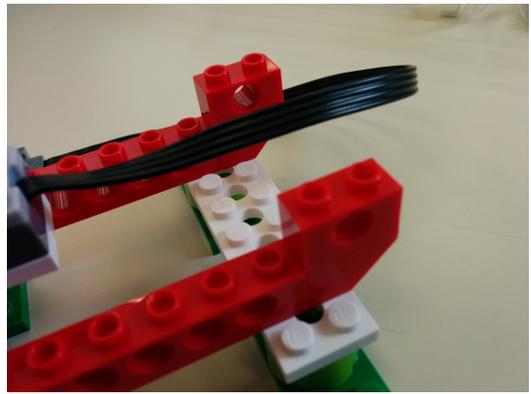
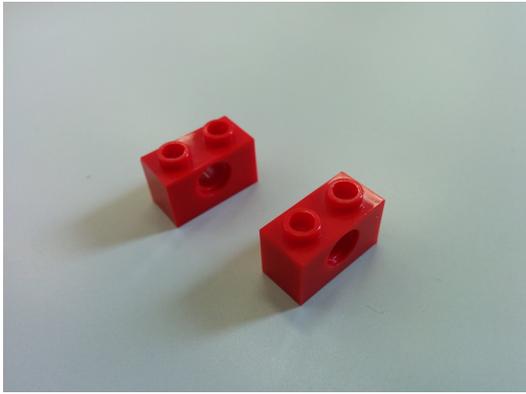


#### 4. Instalación del sensor de movimiento.

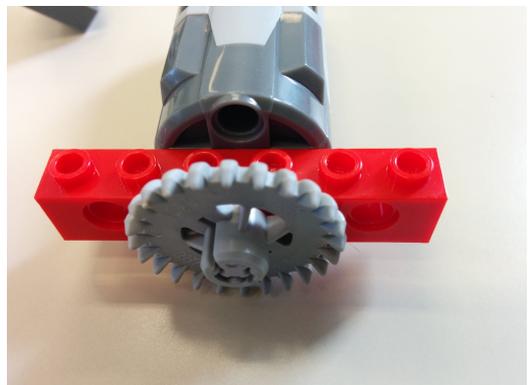
El sensor de movimiento detecta objetos a una distancia de aproximadamente 15 centímetros. Se acoplará dentro de la mandíbula para que el caimán detecte la presencia de un objeto en su boca y la cierre.



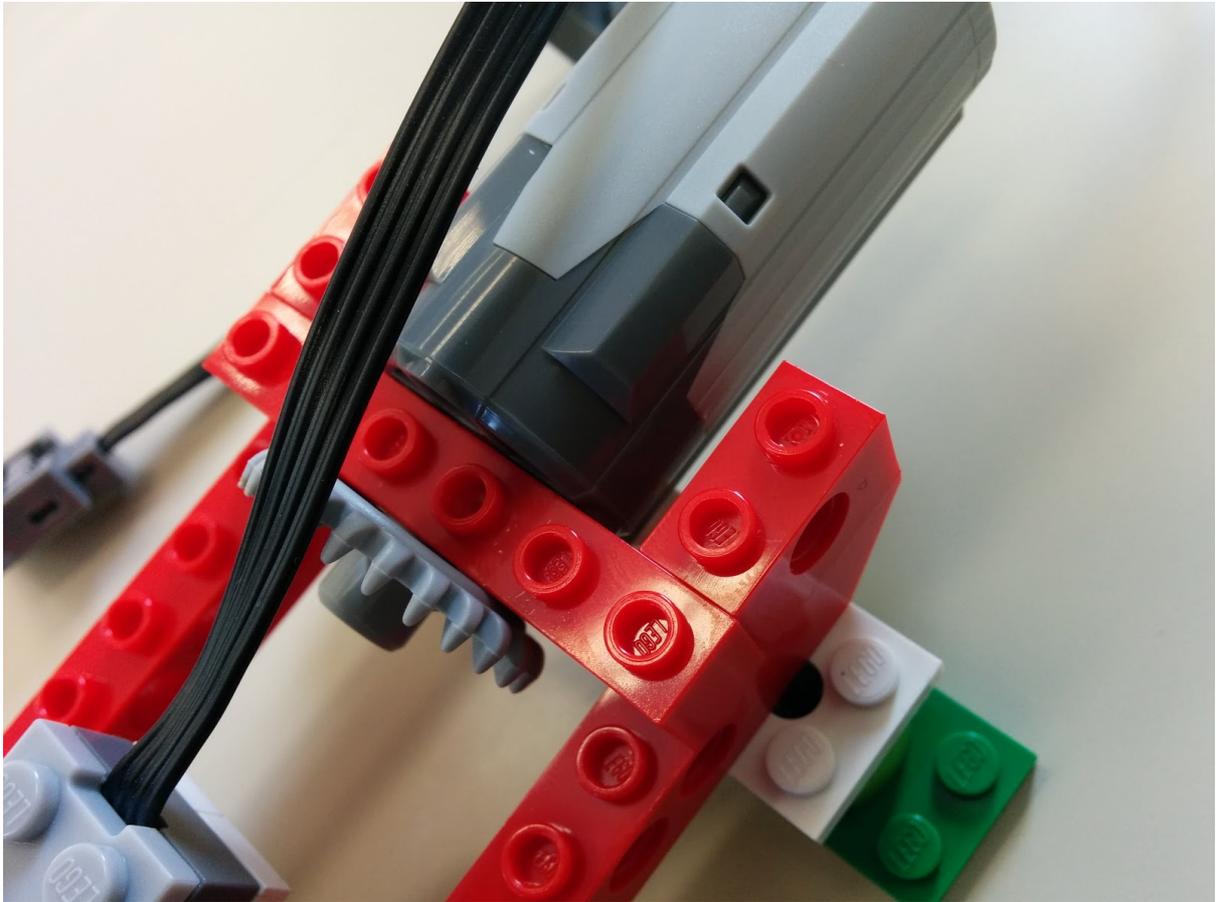
## 5. Montaje de la parte posterior del caimán.



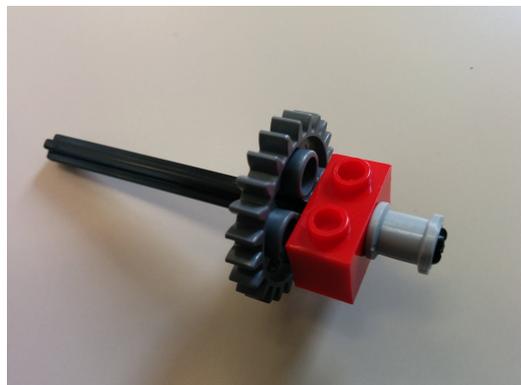
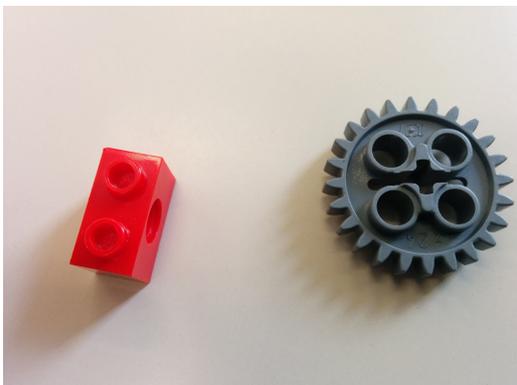
Preparamos el motor para su instalación en nuestro modelo de WeDo.

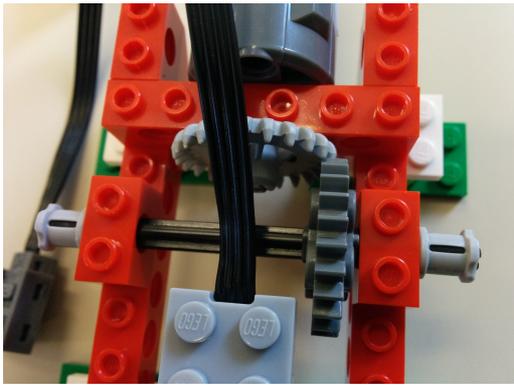
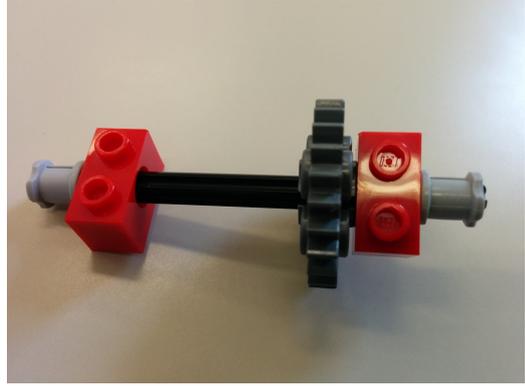
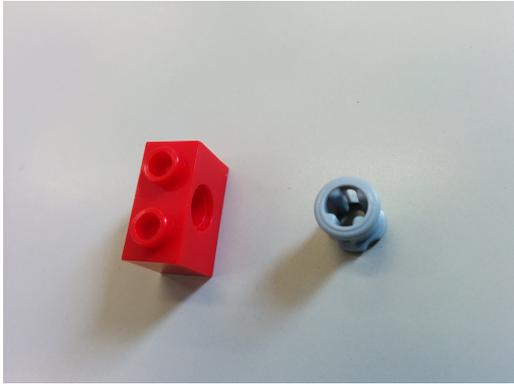


Acoplamos el motor en la parte posterior del caimán.

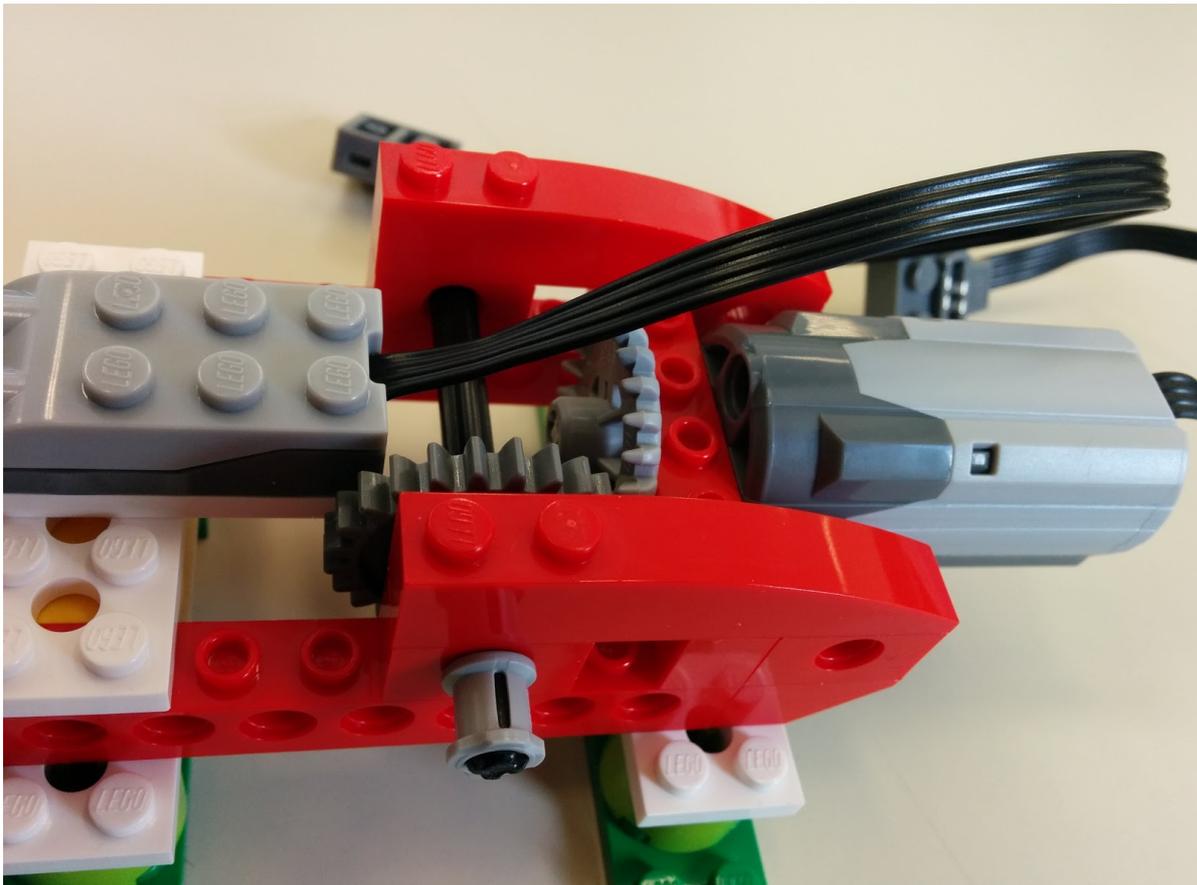


Terminamos de montar los ejes.

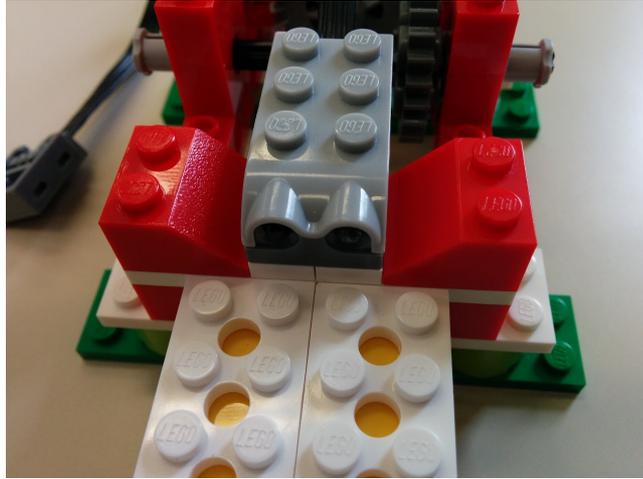
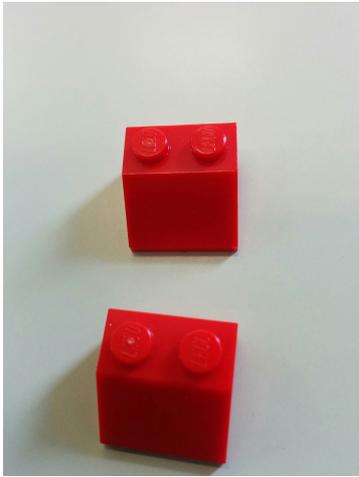




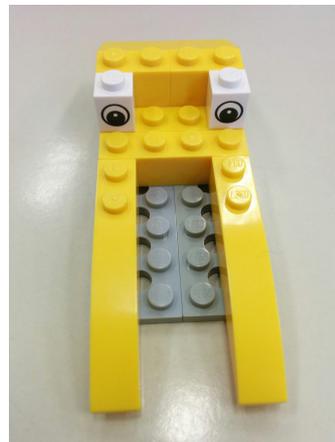
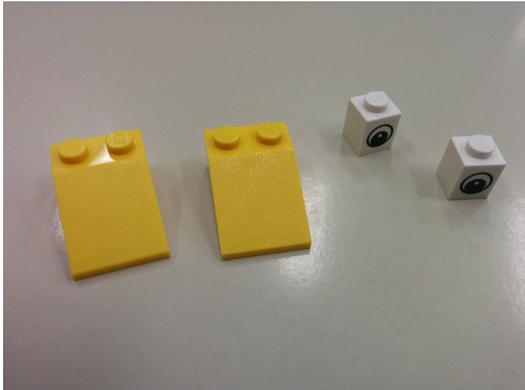
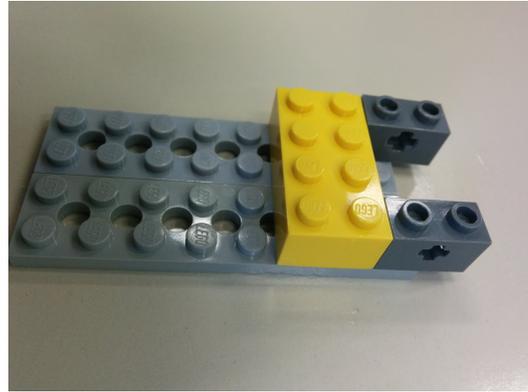
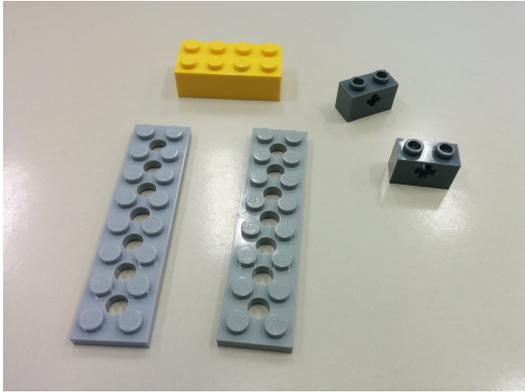
Y nos tendría que quedar así:



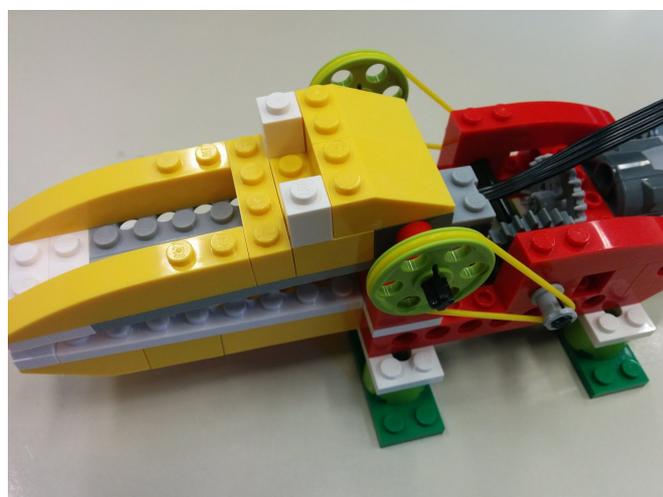
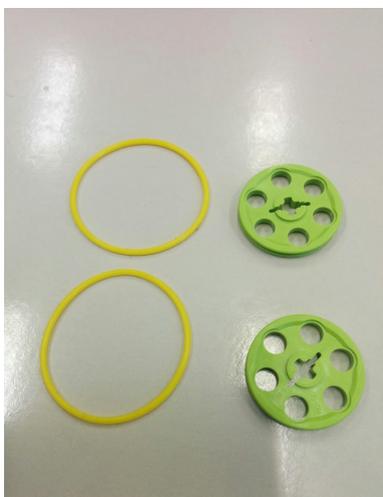
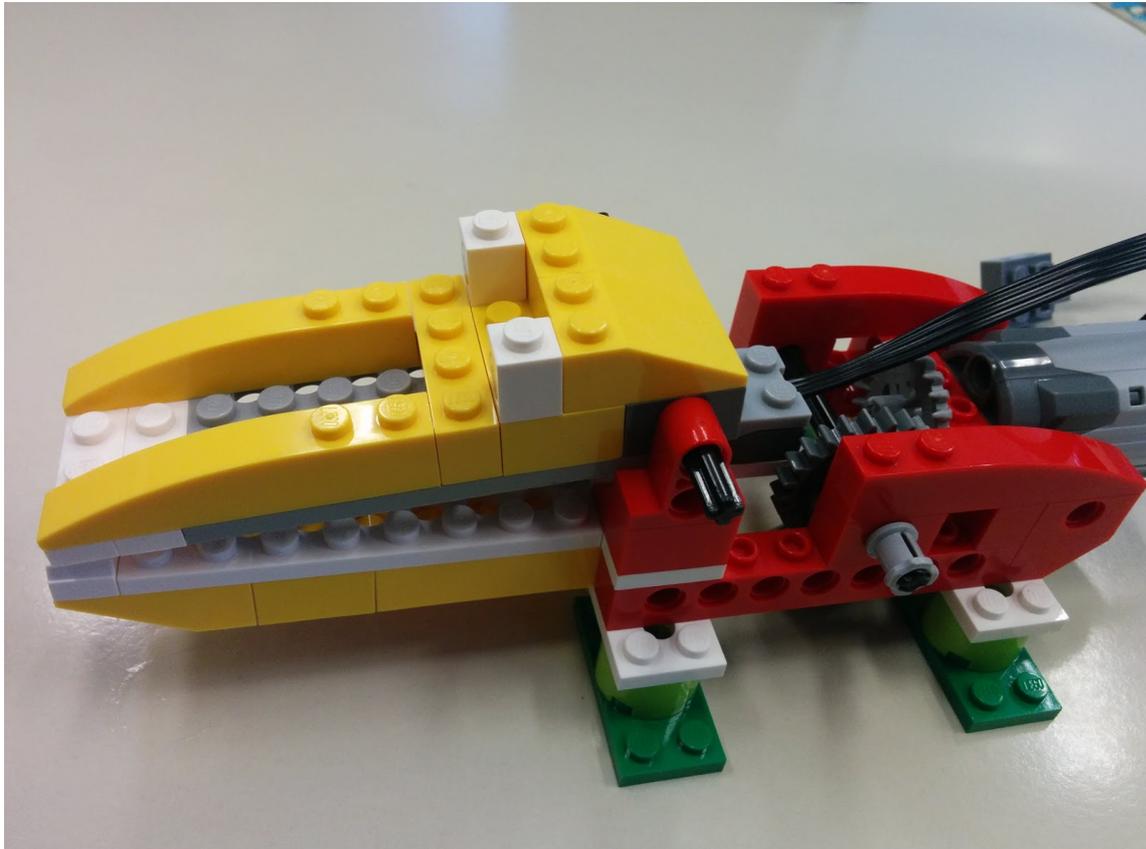
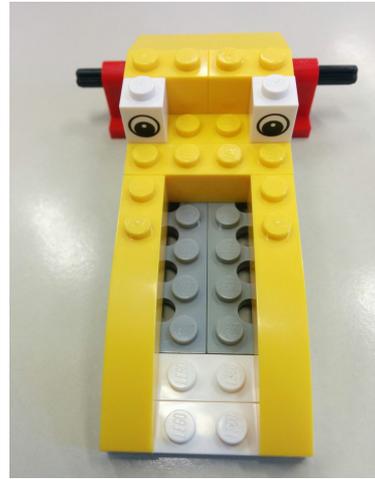
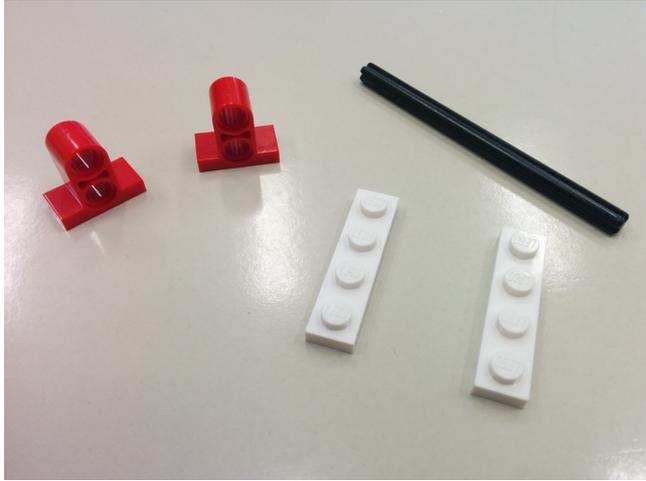
## 6. Montaje de la parte superior de la mandíbula.



Al igual que en el paso 3, en esta guía se han utilizado las dos piezas grises de dos filas y 8 pies, en lugar de las piezas blancas de 1 fila propuestas en el manual del fabricante.

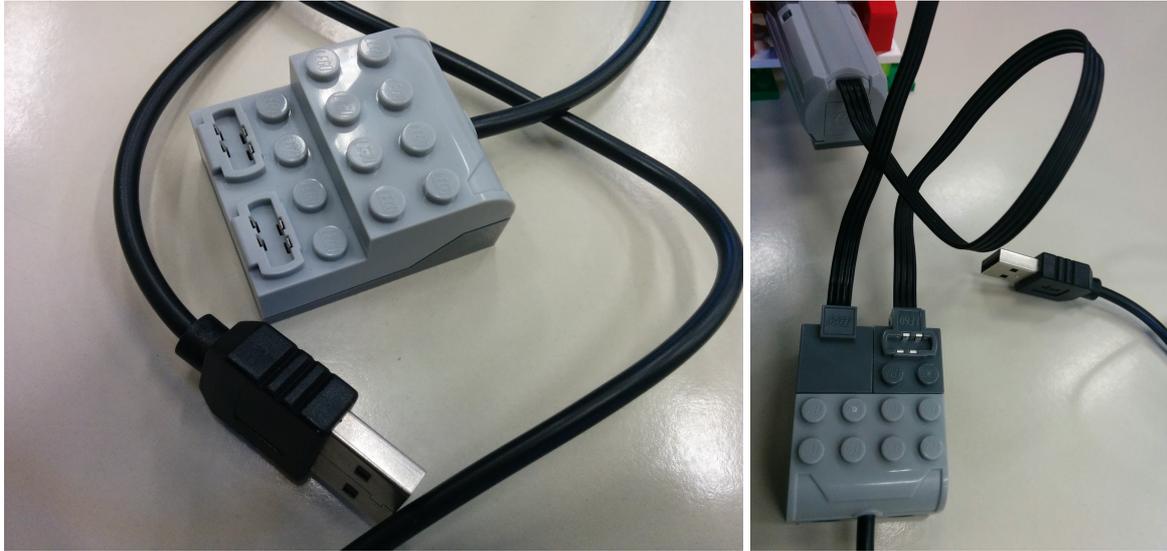


Instalamos el mecanismo de apertura de la mandíbula, y acoplamos ésta a nuestro modelo.



## 7. Conexión del sensor de movimiento y del motor al Hub USB Lego.

El Hub USB es el que controla los sensores y los motores transmitiendo los datos que recibe del equipo informático.



Ya tenemos nuestro caimán preparado para practicar con él.

